

Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

(Steffi Macak, Max Ulitzka, Tim Stelzig, **Felix Wittwer**)

Dresden, 20.03.2015

Aktueller Stand

- Roboter ist in der Lage, Knoten zu finden, erkennt mögliche Fahrtrichtungen, biegt ab und kann Sound ausgeben
- in Simulation kann Roboter einfachen, unverzweigten Pfaden folgen
- erkennt, wann er Pfadende (Sackgasse) erreicht

Vorhaben

- Integration des Touchsensors
 - > Erkennen von Tokens, warten auf Entfernung des Tokens, Fortsetzen der Fahrt
- Erweitern der Simulation um die Möglichkeit, verzweigte Labyrinth zu erkunden
 - > soll erst terminieren, wenn alle Knoten erkundet wurden

Probleme

- Unter bestimmten Voraussetzungen stürzt Simulation aufgrund eines Python-Fehlers ab.