

Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

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

Dresden, 24.03.2015

Aktueller Stand

Roboter...

- beherrscht alle erforderlichen Bewegungsabläufe
- Schnittstelle mit Software-Team abgesprochen

Simulation...

- funktioniert ordnungsgemäß, wurde optimiert
- Beginn der Implementierung in Hardware-Code (Branch „Minenfeld“)

Vorhaben

- Code strukturieren und säubern
- Software- und Hardware-Code zusammenführen und testen
- Erfüllbarkeit der Aufgaben mit den aktuell genutzten Algorithmen prüfen (bzgl. Maximalbesuche pro Knoten)

Probleme

- make-Befehl von Eclipse resultiert in Fehlermeldungen