

Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

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

Dresden, 18.03.2015

Aktueller Stand

- vorläufige Konstruktion des Roboters
- erste Bewegungsabläufe und rudimentäre Algorithmen
 - geradeaus fahren, drehen, anhalten
 - z.B. das Erkennen von Hindernissen
 - Lautsprecherfunktion wurde getestet

Vorhaben

- Lichtsensor kalibrieren/Werte auslesen
- Datenstruktur entwerfen, in die der Roboter Labyrinthaufbau speichern kann
- einer Kante folgen und Knoten erkennen
-> mögliche Fahrtrichtungen erkennen

Probleme

- Abstürze des Roboters mit konfusem Fehlermeldungen wie Speicherzugriffsfehlern und ähnlichem ohne erkennbaren Grund
- Synchronisation des Quellcodes via Git sorgt für Fehler bei der Pfadangabe der Include-Dateien
-> werden nicht mehr gefunden