



Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

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

Dresden, 17.03.2015

Aktueller Stand

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

Vorhaben

- Bewegungsmöglichkeiten des Roboters ausloten
 - z.B. eine Linie entlang fahren, präzise Bewegungen und Drehungen
- Lichtsensor kalibrieren/Werte auslesen
- spezifische Aufgaben festlegen und verteilen

Probleme

- Rückgabewerte des Lichtsensors interpretieren