

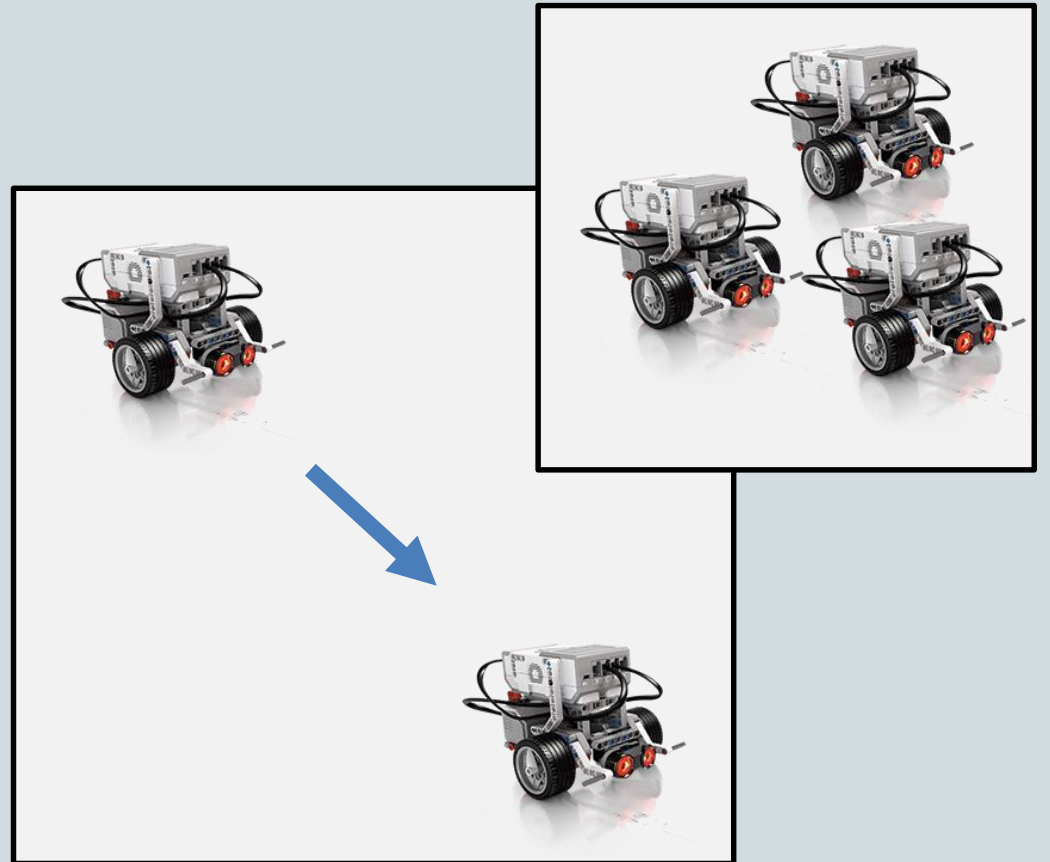
## FC FleeAndCatch

### Konzeption & Implementierung eines Schwarmverhaltens von mobilen Kleinrobotern anhand eines Verfolgungsszenarios

#### Aufgaben:

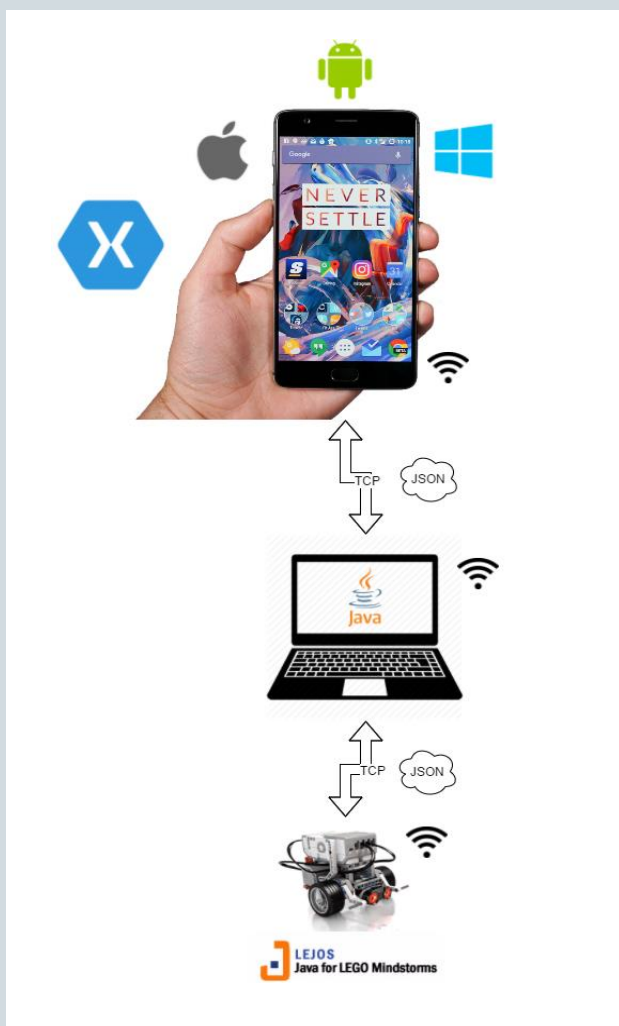
- Nachbildung grundlegender Schwarmverhalten
- Mittels LEGO Mindstorms EV3
- Steuerung und Verwaltung durch eine App

→ Ziel: Abbildung eines autonomen Schwarmverhaltens



#### Inhalte:

- Plattformübergreifende App - Xamarin
- Zentrales Kommunikationssystem (Server) - Java
- Java programmierte LEGO Mindstorms EV3 Roboter - leJOS
- Wireless TCP / IP Kommunikation
- Objektorientierter Datenaustausch - JSON
- Datenbasierte autonome Steuerung



*Mobilitätskonzepte der Zukunft:*  
Intelligente, vernetzte Kraftfahrzeug