

## Informatik

## Themenmitteilung zur Studienarbeit

Studiengang Informatik, DHBW Karlsruhe Erzbergerstr. 121, 76133 Karlsruhe

## Modul T2\_3201, Theorie 5. + 6. Semester)

Studierende/r	Simon Lang
Kurs	TINF14B2
Zusammen mit	Manuel Bothner

Betreuer	Prof. Hans-Jörg Haubner
eMail	haubner@dhbw- karlsruhe.de

Titel der Arbeit	Konzeption und Implementierung eines Schwarmverhaltens von mobilen Kleinrobotern anhand eines Verfolgungsszenarios	
Typ der Arbeit	Studienarbeit	
Problemstellung, Erwartetes Ergebnis	Problemstellung:  Durch das Projekt soll gezeigt werden, in wie weit durch die Programmierung mehrerer interagierender, mobiler Kleinroboter verhaltenstypische Situationen von natürlichen Schwärmen nachgestellt werden kann  Erwartetes Ergebnis:  Konzeption und Implementierung eines Verfolgungsszenarios mit LEGO Mindstorm Robotern, basierend auf einer drathlosen Kommunikation zwischen mehreren Kleinrobotern  Entwicklung einer Anwendung zur Steuerung des Szenarios	
Geplantes Vorgehen	<ul> <li>Definition der Anforderungen</li> <li>Entwicklung eines Lösungsansatzes / einer Architektur</li> <li>Konzeption und Implementierung der einzelnen Anwendungen</li> <li>Testen, Analysieren, Bewerten</li> <li>Erstellen einer wissenschaftlichen Dokumentation</li> </ul>	
Entwicklungsumgebung	<ul> <li>LEGO Mindstorm: Eclipse, Java</li> <li>Backend: Eclipse, Java</li> <li>Steuernde Anwendung: Eclipse, Java; ggf. VisualStudio, Xamarin, C#</li> <li>Dokumentation: TeXstudio, LATEX</li> </ul>	
Literaturliste	<ul> <li>LEGO®-EV3-Roboter: Bauen und programmieren lernen mit LEGO® MINDSTORMS® EV3</li> <li>Programmierung mit LEGO Mindstorms NXT: Robotersysteme, Entwurfsmethodik, Algorithmen</li> <li>Mobile Roboter: Eine Einführung aus Sicht der Informatik</li> <li>Schwarmintelligenz: Wie einfache Regeln Großes möglich machen</li> </ul>	



## Informatik