

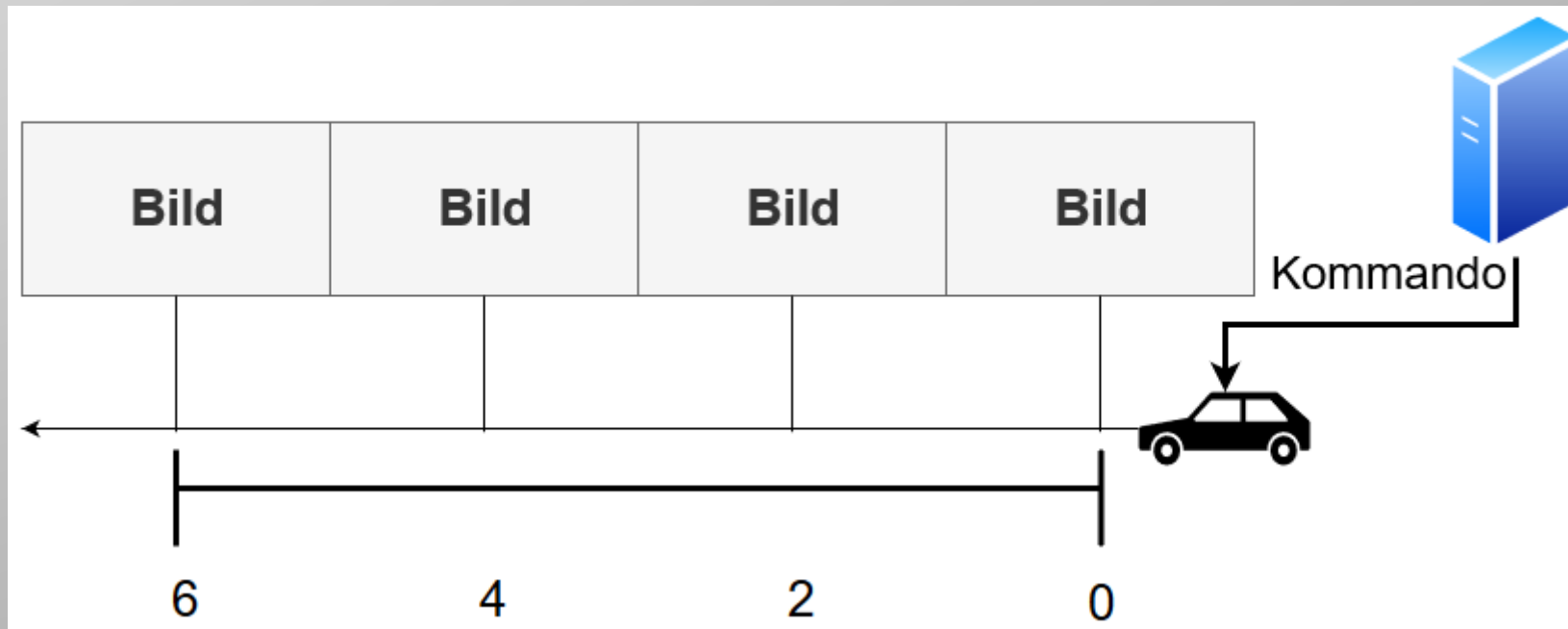
11. Steuerung über MQTT

Agenda

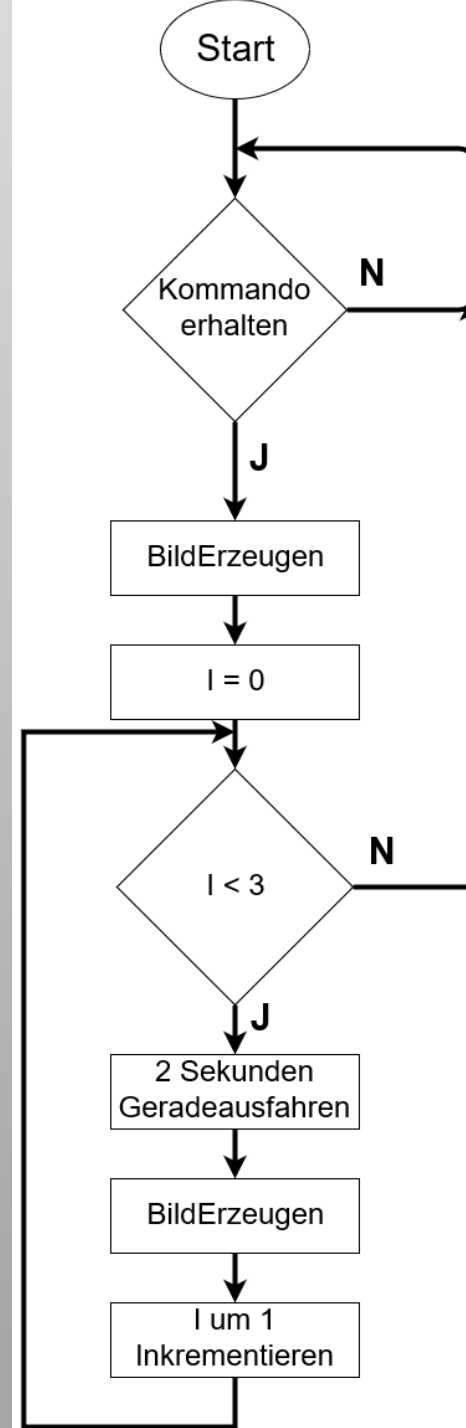
- Aufgabenstellung
- Konzept PAP
- Benötigte Sensoren
- weiteres Vorgehen

Aufgabenstellung

Ein Schwarmroboter ist in ein MQTT-Netzwerk eingebunden. Ein dedizierter Raspberry Pi sendet ein Kommando an den Schwarmroboter. Der Schwarmroboter fährt sechs Sekunden geradeaus und erstellt alle 2 Sekunden ein Bild.



PAP



Benötigte Sensoren

- Kamera
- Uhr

Weiteres Vorgehen

- Recherche zu MQTT
- Umsetzen im Python Code
- Testen