

Projektanmeldung (digital)

|  |  |
| --- | --- |
| Fachlehrer/-innen: Herr Dibbern, Herr Ohloff | |
| 1. Fach: Mathe 2. Fachübergreifend mit: IFT | |
| Schülernamen einschließlich Klasse (Druckbuchstaben): | |
| 1. Name: Maarten Behn | Klasse: 191 |
| 2. Name: Tim Jaeschke | Klasse: 191 |
| 3. Name: Niklas Otten | Klasse: 191 |
| 4. Name: Möhring, Yesenia | Klasse: 191 |
| Titel: Gruppenname: IQuadratC  Ferngesteureter Roboter mit Lidar Sensor | |
| Arbeitsauftrag / Projektziele / Erwartungshorizont:  Einen Roboter bauen, den man mit einer Handy App steuern kann. Der Roboter ist zusätzlich mit einem Lidar Sensor ausgerüstet. Die vom Sensor empfangenen Daten werden auf der App grafisch angezeigt. Als optimalen Schritt ist geplant, dass wir eine relative Karte aus den Daten des Sensors erstellen, mit der man den Roboter navigieren kann. | |
| Vereinbarungen (vorausgesetzte Kenntnisse, Materialien, Software…):  Es ist nicht teil das Projekt einen Navigationsalgorithmus zu schreiben.  Materialen: Der Roboter und Lidar Sensor von Tim.  Vor Kenntnisse: Programmieren (C++, Unity, C#, Python)  Software: Die IEDs von Jet Brains, Visual Studio (Code), GitHub | |
| Datum:  27.01.2021  27.01.2021  27.01.2021  27.01.2021  \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_    Unterschriften Lehrkräfte | |

Abgabe des ausgefüllten Formblatts bitte bis zum 28.01.2021, 10:00 Uhr bei Frau Mellert

Karl-Heinz Bramsiepe Überarbeitet von Jan Benje und Karolin Mellert