

Projektanmeldung

|  |  |
| --- | --- |
| 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: Auf LIDAR basierender selbstfahrender Roboter  Gruppenname: IQuadratC | |
| Arbeitsauftrag / Projektziele / Erwartungshorizont:  Einen Roboter bauen, den man mit einer Handyapp 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: Unterschriften:  24.03.2021 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_  24.03.2021 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_  24.03.2021 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_  24.03.2021 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_  \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_  Unterschriften Lehrkräfte: | |

Karl-Heinz Bramsiepe Überarbeitet von Jan Benje und Karolin Mellert