

Projektanmeldung

|  |  |
| --- | --- |
| Fachlehrer/-innen: Herr Dibbern, Herr Ohloff | |
| 1. Fach: Mathe 2. Fachübergreifend mit: Berufliche Informatik | |
| Schülernamen einschließlich Klasse (Druckbuchstaben): | |
| 1. Name: Maarten Behn | Klasse: 191 |
| 2. Name: Tim Jaeschke | Klasse: 191 |
| 3. Name: Niklas Otten | Klasse: 191 |
| 4. Name: Yesenia Möhring | Klasse: 191 |
| Titel: Auf LIDAR basierender selbstfahrender Roboter  Gruppenname: IQuadratC | |
| 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. Optional 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 des Projektes einen Navigationsalgorithmus zu schreiben.  Materialen: Der Roboter und Lidar Sensor von Tim.  Vor Kenntnisse: Programmieren (C++, Unity, C#, Python)  Software: Die IDEs von Jet Brains, Visual Studio (Code), GitHub, Unity | |
| 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