

# Lidar/Radar-User-Unit-Software-Entwicklungsdokumentation

Projektbezeichnung	Unmanned Surface Vehicle
Projektleiter	Prof. Dr.-Ing. Habil. Jörg Grabow
Verantwortlich	Dang Hoang Ha, Thach
Erstellt am	23.07.2023
Neuste Änderungen am	23.07.2023
Bearbeitungsstand	In Bearbeitung
Version	1.00
Dokumentenablage	<a href="https://github.com/hathach23/USV/tree/Develop/01%20Hardware/01%20Lidar/03%20Software/00%20doc">https://github.com/hathach23/USV/tree/Develop/01%20Hardware/01%20Lidar/03%20Software/00%20doc</a>

## Änderungsverzeichnis

Änderungsinformation				Beschreibung	Autor	Neuer Zustand
Nr.	Datum	Version	Kapitel			
1	23.07.2023	1.0	-	Erste Version	Thach	Fertig gestellt

## I. Einleitung:

Die User-Unit-Einheit übernimmt die Aufgabe, rohe Daten aus dem Sensor zu lesen, zu verarbeiten und die verarbeiteten Daten in Interface-Einheit der Slave-Baugruppe weiter zu schicken und Konfiguration aus Interface-Einheit der Slave-Baugruppe zu empfangen, zu verarbeiten und ins Sensor zu schreiben. Sie dient als der Interpretator in Slave-Baugruppe.

Diese Dokument wird erstellt zur Beschreibung der Entwicklungsprozess des Treibers der User-Unit-Einheit

### Slave -Baugruppen

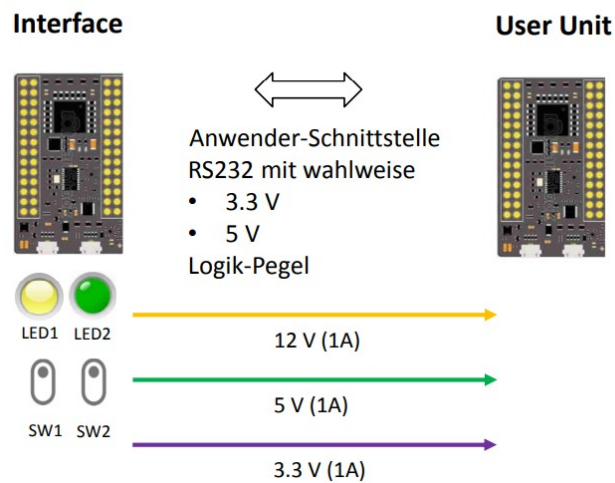


Abbildung 1: Aufbau der Slave-Baugruppe[1]

## Quellen und Literaturen

[1]: Interne Dokument „Buskonzept\_Übersicht.pdf“

zugriff am 23.07.2023

Link: <https://github.com/Joe-Grabow/USV/tree/main/00%20doc/00%20Bussystem>