**Ultraschallsensor**

Info: <https://www.generationrobots.com/de/content/65-ultraschallsensoren-f%C3%BCr-kollisionvermeidung>

Sensorskript in C: <https://electrosome.com/hc-sr04-ultrasonic-sensor-pic/>

**GUI**

Electron: <https://www.youtube.com/watch?v=ZHeP0ugMoqo>

<https://electron.atom.io/>

<https://github.com/electron/electron-quick-start>

**TutleBot**

<http://learn.turtlebot.com/>

<https://www.youtube.com/watch?v=MOEjL8JDvd0>

<https://www.youtube.com/watch?v=9U6GDonGFHw>

Kinect: <http://learn.turtlebot.com/2015/02/01/8/>

Autonomous Driving: <http://learn.turtlebot.com/2015/02/01/12/>

**Forschung**

Schritt 1 (RFID):

Die Reichweiten der RFIDs und des Lesegerätes werden per Hand getestet (Einflüsse der Wände, Interferenzen, etc.). Anschließend wird das Lesegerät auf ein ferngesteuertes Auto befestigt und der Lesevorgang simuliert.

Schritt 2 (TurtleBot?)