

Technisch Document Automatisch Geleid Voertuig

projectgroep B2

Mark Baaij

Pascal de bruijn

Joram van driel

chiem stevens

kenley strik

matthijs vrolijks

**GROEP:** 23TIVT1B2  
**DATUM:** 22-11-2018  
**TUTOR:** PAUL DE MAST  
**SENIOR:** PETER KAILUHU

2018

Inhoudsopgave

[Inleiding 2](#_Toc530654608)

[Moscow 2](#_Toc530654609)

[Klassendiagram 2](#_Toc530654610)

# Inleiding

In dit document worden alle technische aspecten van het project besproken. Zo wordt er besproken wat de mogelijkheden zijn en welke wel en niet zullen worden geïmplementeerd en worden er ontwerp diagrammen getoond die de opbouw van applicatie zullen verduidelijken.

# Moscow

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Functies | Must | Should | Could | Won’t |
| Volgen van een route die via de PC kan worden ingevoerd | x |  |  |  |
| Mogelijkheid om draadloos de route van de BoeBot te wijzigen via de PC | x |  |  |  |
| BoeBot is bestuurbaar met een afstandsbediening | x |  |  |  |
| Volgen van zwarte lijnen op de vloer | x |  |  |  |
| Met de PC verbinden via bluetooth | x |  |  |  |
| Met de PC verbinden via wifi |  |  | x |  |
| Bots detectie door middel van een ultrasoon afstandsdetector | x |  |  |  |
| Bots detectie door middel van voelsprieten |  |  | x |  |
| Voor en achteruit rijden met een bepaalde snelheid met een geleidelijke acceleratie | x |  |  |  |
| Links en rechts draaien met een bepaalde snelheid en graden | x |  |  |  |
| Al rijdend naar links of naar rechts rijden | x |  |  |  |
| Ontwijken van object als er tijdens de route een obstakel is gedetecteerd | x |  |  |  |
| Rijden van vastgestelde patronen (cirkel, rechthoek, etc..) |  | x |  |  |
| Maken van een noodstop |  | x |  |  |

# Klassendiagram

