


- 
- Gruppe 26: Junlin Huang
Tung Nguyen Minh
Christoph Kepler

Geschafft

Beim Roboter:

- Entwicklungsumgebung eingerichtet
- Erste Programmtests
- Erste Sensorauswertung
- Interruptgesteuertes Programm
- Definition einzelner Methoden

Beim Algorithmus und Datenstruktur:

- Tiefensuche: Recursiv bei der Suche
- Jeder gefundene Knoten wird mit (x, y) und einem Wert von Intersection beschrieben:
`int points[LENGTH][WIDTH] = {{....., INTERSECTION,}, {.....},};`


`points[x][y]`

Probleme

- Eclipse - Java Problem
- Robolab Simulator Warnungen falsch interpretiert
- Wählen der richtigen Befehle
- Fehler beim Simulator: `urllib2.HTTPError: HTTP Error 505: HTTP Version Not Supported`

Vorhaben

Beim Roboter:

- Linie zurückfinden
- Kreuzung explorieren

Beim Algorithmus und Datenstruktur:

- Weitere Algorithmus probieren, z.B. Dijkstra(Länge jeder Kante = 1)
- Jeder gefundene Knoten wird nicht nur mit (x, y) und einem Wert von Intersection beschrieben, sondern auch weitere bits, anstatt ein struct.

```
int points[LENGTH][WIDTH] = {{....., WEITERE_BITS | INTERSECTION, .....}, {.....}, .....};
```


points[x][y]

Fragen

Ist Depth-First-Search die einzige Wahl bei Suche?