Protokoll 13.02.13: Treffen mit Sebastian zum Prototypenbau

1. Bauplan für den Roboter entwickelt bzw. an den vorhandenen anpassen:

2 Lichtsensoren vorne einpassen, Ultraschallsensor höher platzieren und den RFID-Sensor an die Position des Ultraschalsensor

1. Skizzenartige Übertragung des Szenarios auf die Spielfläche
2. Entwicklung der Software:
   1. Anforderungen:   
      -Zu verschiedenen Punkten fahren  
      -wo sind wir aktuell (nicht die genaue Position, sondern nur die Information genau auf einem Knoten oder zwischen zweien und die Koordinaten speichern)

-Wo ist die Zielposition?

-was sind mögliche Pfade?

-Optimaler Pfand r={p1,p2,…,pn}

* 1. Dazu brauchen wir:  
     -Graph mit Knoten{Punkt,ArrayList<Kanten>} und Kanten{Knoten, Knoten, Gewicht}

-Ist Position: {Punkt(Fix), Richtung bzw. Winkel}

-Zielposition

-Pfadplanungsalgorithmus (A\*, Dijkstra, D\*)  
-Fkt. Die sagt angekommen: wird über die Licht Sensorik realisiert ( wenn beide Lichtsensoren schwarz anzeigen, weiß der Bot, dass er an dem (nächsten) Ziel angekommen ist)

* 1. Klassendiagramm:

-siehe Fotos (triviale Funktionen sind in dem Diagramm ausgelassen und die Implementierung des Graphen muss überdacht werden.

**Todo’s: 1. Git repo anlegen**

**2. Graphen implementieren**

**3. MoveController implementieren (Linienverfolger)**

**4. Navigator (Pfadplanung, etc. ) implementieren**