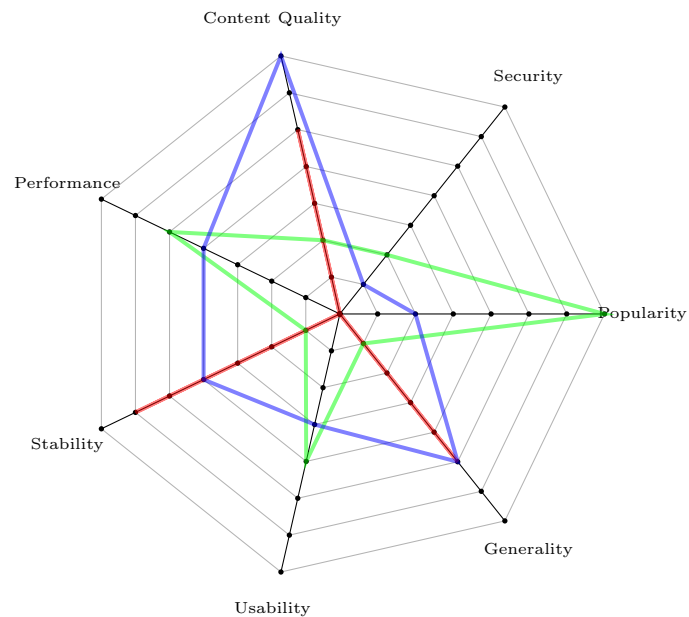

SOE MINI-PROJEKT 1

UDVIKLINGSMETODE

SW505E13

Efterårssemesteret 2013



1 Beskrivelse af projekt

Projektet handler om udvikling af en metode til autonom mapping, vha. en LEGO®MINDSTORMS®NXT®-robot, med kendt position ved brug af en Microsoft®Kinect® til lokalisering.

2 Udviklingsmetode

Overordnet er der blevet valgt en modificeret udgave af SCRUM, med udvalgte elementer fra XP.

3 Begrundelse for valg af udviklingsmetode

4 Implementering af valgte udviklingsmetode