|  |  |
| --- | --- |
| Tag / Datum | Bericht |
| 23.3.23 | Heute haben wir beschlossen, die Programmiersprache C zu nutzen, da ich (Nico) diese Sprache in meiner Freizeit nutze. Wir wollten nicht C++ nutzen, da wir diese Sprache nicht sehr mögen und die Ev3 API nicht so gut für C++ ausgelegt ist. |
| 28.3.23 | Wir sind heute doch auf python umgestiegen und haben den Ev3 mit einer SD-Karte ausgestattet, auf welcher die Ev3-Version von Linux drauf war, da wir dachten, dass wir alles mithilfe von python und pygame auf dem Ev3 anzeigen können. |
| 30.3.23 | Heute sind wir schließlich auf die Programmiersprache Rust umgestiegen, da man Rust ohne probleme auf vielen Prozessorarchitekturen kompilieren und ausführen kann. Wir haben geplant, den Raycaster im terminal darzustellen |
| 25.4.23 | Heute sind wir auf die Idee gekommen, dass der Roboter die Daten über ein Client-Server Socket System senden soll und dass die Daten dann auf einem Laptop dargestellt werden. |
| 27.4.23 | Heute haben wir es fast hinbekommen, dass die Umgebung auf dem Laptop dargestellt wird. Aber jetzt gerade läuft alles über eine SSH (Secure Shell) Verbindung, indem wir einfach den Ev3 über den Laptop steuern. |
| 4.5.23 | Heute haben wir es hinbekommen, dass die Umgebung sauber angezeigt wird. Jetzt sieht es aber noch nicht so schön aus, da alles noch mit ASCII-Charaktern gezeichnet wird |
| 9.5.23 | Heute haben wir beschlossen, dass wir das Backend in Rust, und das Frontend in Python mit pygame schreiben. |
| 11.5.23 | Heute haben wir am Socket-System gearbeitet, welches wir schon hause angefangen haben. Außerdem fährt der Roboter jetzt über das Frontend |
| 23.5.23 | Heute haben wir das Frontend fast fertig bekommen und die Struktur vom Roboter verstärkt. |
|  |  |