

Statusbericht P3AT – Team 1

Was seit dem letzten Mal geschehen ist:

Wir haben angefangen die wichtigsten Komponenten, die der Roboter zum Fahren braucht, zu implementieren.

Weiters wurde bei jedem das Projekt eingerichtet, so dass jeder nun damit arbeiten kann. Wir haben auch schon die erste rudimentäre Simulation zusammengebracht, wobei hier der Roboter nur geradeaus fährt.

Wir haben uns auch über unseren Projektplan unterhalten und sind darauf gekommen, dass wir unsere Planung anpassen müssen.

Weiters können wir unsere Simulation nun auch in Visual Studio debugen, und so eventuelle Fehler leichter finden.

Probleme:

Zu groben Problemen ist es jetzt nicht gekommen.

Was bis nächste Woche passieren soll:

Bis nächste Woche wollen wir nun das rudimentäre Fahren implementieren und unsere Planung updaten, so dass wir hier wieder einen realistischen IST-Stand haben.