

Was ist seit letzter Woche passiert ist:

Wir haben Teile unserer Schätzungen neu geschätzt, da wir mit WeBots mehr Probleme hatten als erwartet. (Zum Beispiel geht beim Herrn Palluch das WeBots Programm nicht mehr und stürzt ständig ab).

Die Basis Fahrfunktionen wurden implementiert (Drehen um eine gewisse Gradanzahl und Fahren einer bestimmten Distanz). Zusätzlich sind die Grundlegenden Werte des Roboters (Reifenradius, Geschwindigkeit, Wenderadius) raus geführt um sie im nächsten Schritt per Configfile laden zu können.

Die Fahrbefehle wurden auch schon getestet und stimmen ziemlich gut laut den Messungen in WeBots selber.

Was bis nächste Woche geschehen soll:

Bis nächste Woche wollen wir die Fahrbefehle in Commands (Koordinaten->Befehle) packen und aus einem Befehlsspeicher laden können.

Probleme:

Zurzeit kämpfen wir am meisten mit WeBots selber. → Programm stürzt ab, keine Fehlermeldungen (man muss alles selber loggen), UI von WeBots nicht wirklich hilfreich (z.B.: Wie weit man genau rotiert ist).