

Nach links

Nach rechts

Ausrichtung Leader

Bilden der V-Formation:

Fahren bis Linie getrennt
Linie nach Schema folgen

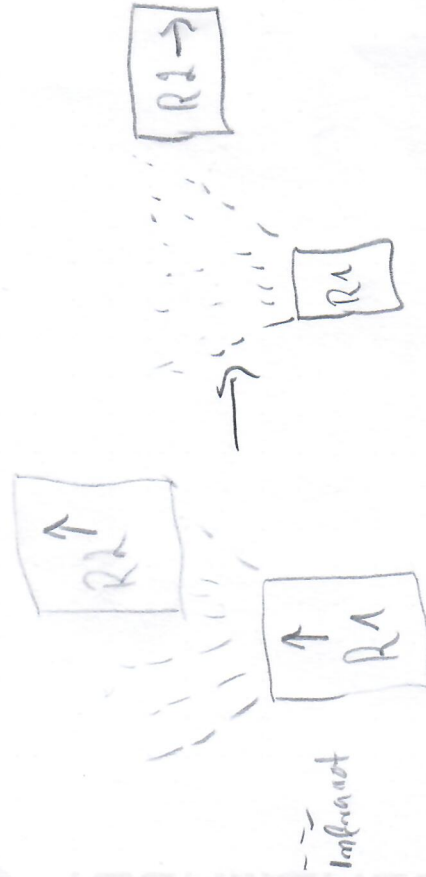
Am Querlinie & Vordermann ausrichten

Roboter erkennen, dass er Leader ist anhand der
grünen Linien

Bewegungsbestimmung über Infrarotsensor zum
Vordermann

Verwendete Ideen:

- o Farbverlauf auf Boden zur Positionsbestimmung
- o Verwendung ~~von~~ vom Taster Sensor zum Vordermann
- o Lichtimpuls als Jagtgeber
- o IR-Beacon zur Positionsbestimmung



Sensordat ändert sich