Einkaufs-Roboter

Unser diesjähriges Projekt beschäftigt sich mit einem, vor allem alten oder körperlich eingeschränkten Menschen, wohl bekannten Problem - dem Tragen schwerer Taschen, Einkäufe, und ähnlichem. Um dieses Problem zu lösen konstruierten wir einen Roboter, welcher die Aufgabe des Tragens übernimmt. Dabei setzen wir vor allem auf eine einfache und intuitive Steuerung ohne, dass der Benutzer noch etwas dazu tun muss. Deshalb legten wir bei der Programmierung Wert auf Dinge wie: Eine schnelle und leicht zu handhabende Sprachsteuerung für kurze Befehle, sowie eigenständiges Fahren.