

Leistungsnachweis

Semesterprojekt „Software für autonome Roboterteams“

14. Oktober 2012

Robert Fritz

- Erarbeitung von Phase 4 | Zielführung
-
- Entwicklung / Implementierung eines Algorithmus zur Korrektur der Laufbahnabweichung vom Nao
- Entwicklung / Implementierung eines Algorithmus zur Abstandsbestimmung per ALVisionDetection
- Modellierung der NaoWalk-Funktionalität
- Implementierung / Test der NaoWalk-Funktionalität
- Vortrag "Requirements"
- stellv. Oberzeremonienmeister
- Konstruktion der Befestigung für RedBall und Marker