

Leistungsnachweis

Semesterprojekt „Software für autonome Roboterteams“

14. Oktober 2012

Jens Bork

- Entwicklung der NXT's (LEGO)
- Weiterentwicklung der NXT's um Ungenauigkeiten zu minimieren
- Konstruktion der NXT's (LEGO)
- Zuständig für die Befestigung der Marker (Marker wurden von der NAO Gruppe gebaut)
- Entwicklung auf den NXT's mittels NXC:
 - explorer.nxc (Threats // Events)
 - explorer.h
 - libinfra.nxc (Communication NXC <-> python)
 - libinfra.h
 - libmov.nxc (Movements)
 - libmov.h
- Mitgearbeitet an der Präsentation: Projektmanagement & Softwaretechniken