

# Leistungsnachweis

Semesterprojekt „Software für autonome Roboterteams“

14. Oktober 2012

Joseph Hufnagl

- Messen und Auswerten von Abweichungen beim NAO:
- beim Laufen auf verschiedenen Distanzen, Schrittweiten und Drehrichtungen
- beim Erkennen der NAO-Marker in verschiedenen Größen auf unterschiedlichen Entfernungen und Lichtverhältnissen und Berechnen der Entfernung zum Marker
- Mitarbeit bei Kalibrierung und Farberkennung des NAO
- Mitarbeit bei Konstruktion und Anfertigung der NAO-Marker
- Teile der NAO-Doku geschrieben
- Ausarbeitung und Präsentation des Vortrags zu Projektmanagement und Softwaretechnik