

# Leistungsnachweis

Semesterprojekt „Software für autonome Roboterteams“

14. Oktober 2012

Cordt Voigt

- Mitentwicklung Requirements
- Mitentwicklung Modell (State-Machine, Klassendiagramme, Aktivitätsdiagramme)
- Implementation der Karte (Initiale Erstellung, Dynamische Erweiterung)
- Eintragung von Punkten in die Karte
- Aktualisierung der Karte anhand von Positions- und Ausrichtungsangaben der NXT
- Interpolation des tatsächlichen Weges anhand der Kalibrierungsinformation des NAO's
- Erstellung eines einfachen Simulators zum Testen der Kartendarstellung
- Berechnung der noch zu erkundenden Gebiete für die Phase "Guided Exploration"
- Erstellung der Präsentation: Requirements - Aufgabe und Lösung
- Mitarbeit Umsetzung in LaTeX
- Gruppenspezifische Texte entsprechend den oben angegebenen Teilaufgaben im Projekt
- Allgemeine Texte: Vorwort, Einleitung, Aufgabenstellung, Anforderungserhebung, Projekt- / Zeitplanung, Fazit