



Aufgabe 2

Ziel:

Ein Abstandsregler spielt auf der Autobahn und auch im Stadtverkehr eine essentielle Rolle. Dieser soll auf den Modellfahrzeugen implementiert werden. In diesem Zusammenhang soll auch die inverse Kameramodelltransformation nachvollzogen werden.

Aufgabe:

Schreiben Sie eine Funktion, welche die Weltkoordinaten in Pixelkoordinaten transformiert, basierend auf dem Lochkameramodell. Des Weiteren soll auch die Rücktransformation von Pixelkoordinaten in Weltkoordinaten möglich sein.

Implementieren Sie außerdem einen Abstandsregler auf dem Modellfahrzeug. Nutzen Sie hierzu gegebenenfalls die zuvor entwickelten Funktionen.

Abgabe:

Stellen Sie Ihre Ergebnisse übersichtlich auf einem Poster dar. Die Postervorlage können Sie im Github Repository herunterladen. Die Poster werden am 13.12. bei unserer Postersession aufgehängt und diskutiert.

Beschreiben Sie außerdem den Abstandsregler und seine Grenzen in einem Bericht. Die Dokumentation sollte 4 Seiten nicht überschreiten. Erstellen Sie zwei pdf-Dokumente (je eins für Bericht und Poster) und schicken Sie diese an: autonomesfahren@tuhh.de

Die pdf-Dokumente sollen nach folgender Struktur benannt werden: Aufgabe2_GruppeXX.pdf und Poster_GruppeXX.pdf, wobei XX Ihre Gruppennummer darstellt. Jede Gruppe gibt zwei Dokumente ab. Listen Sie dabei kurz auf, welcher Teilnehmer welchen Anteil an der Arbeit hatte.

Deadline: 10.12.18, 23:59 Uhr