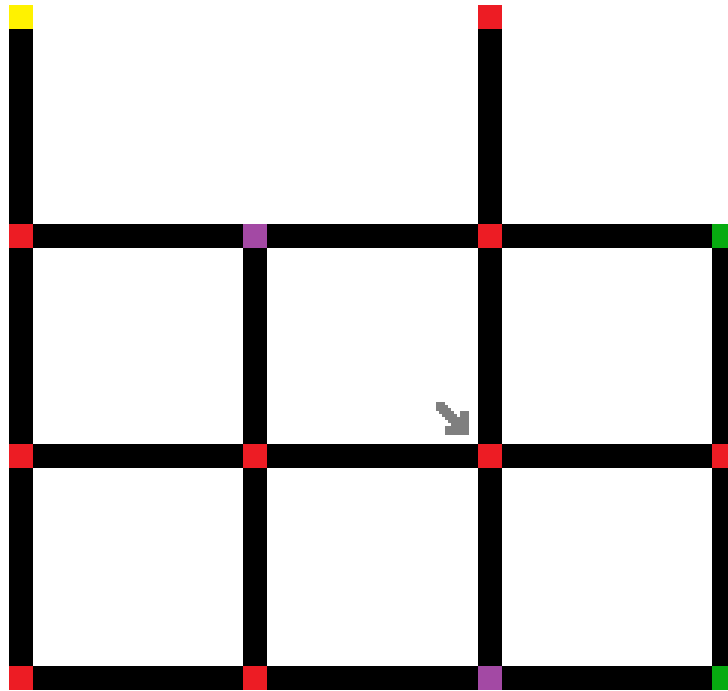


1 Vorüberlegungen

1.1 Aufgabenstellung

Es sind Roboter zu konstruieren, die ein Sokoban-Spiel zunächst einlesen und dann lösen. Zu den Regeln eines normalen Sokoban-Spiels wird hierbei zusätzlich zu dem Schieber ein Zieher eingesetzt. Außerdem wird ein Kartierer benötigt und ein Bauteil, dass die Lösung des Spiels berechnet.



Das Feld besteht aus schwarzen Linien. Die Kreuzungen sind durch verschiedene Faben gekennzeichnet. Grün steht für die Ziele der Kisten, Violett für die Starträume, Gelb für den Startraum des Schiebers und ein Pfeil markiert den Startraum des Ziehers und des Kartierers. Rot wird für normale Kreuzungen verwendet.

1.2 Zeitplan

Beginn: 10. September 2010

Abgabe: 27. September 2010

Konstruktion der Roboter: ca. 1 Tag

Testen von Sensoren und anderen Komponenten: ca. 2 Tage

Implementierung der zusammenfassenden Navigation: ca. 2 Tage

Implementierung des Kartierers: ca. 3-4 Tage

Implementierung des Planers: ca. 4-5 Tage

Implementierung des Ziehers: ca. 3 Tage

Implementierung des Schiebers: ca. 3 Tage

Testen und Optimierung: ca. 3-4 Tage

1.3 Aufgabenverteilung

Teammitglieder:

Andreas Bigontina, Michael Bigontina, Christoph Bruns, Maximilian Burger, Sebastian Hagen, Wiebke Köpp, Anastasia Panteloglou, Till Rohrmann

Organisation:

Till Rohrmann, Wiebke Köpp

Kartierer:

Maximilian Burger, Sebastian Hagen

Planer:

Till Rohrmann

Zieher:

Christoph Bruns, Michael Bigontina

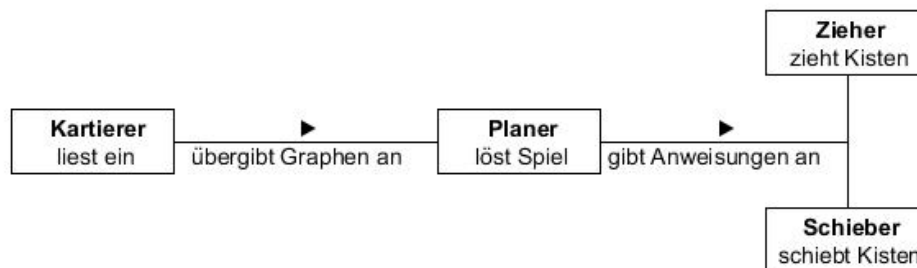
Schieber

Andreas Bigontina, Anastasia Panteloglou

Fehlerbehandlung:

Wiebke Köpp

1.4 Lösungsansatz



Kartierer:

Planer:

Schieber:

Zieher: