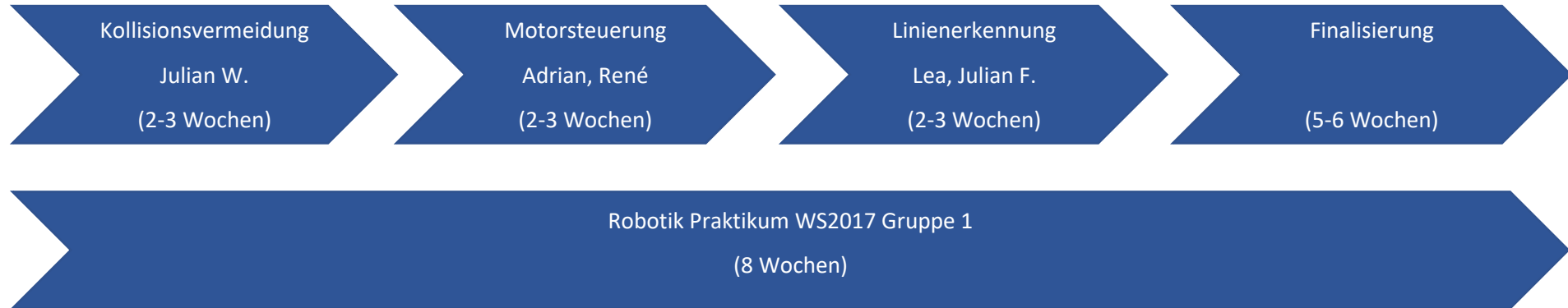


# Robotik Praktikum



## Kollisionsvermeidung

- Erstellung eines Kalman-Filters
- Messwertverarbeitung der Ultraschallsensoren

## Motorsteuerung

- Schnittstellendefinition
- Steuerung von Geschwindigkeit und Lenkung

## Linienerkennung

- Mittelpunktbestimmung
- Aufbauarbeiten
- Testen unter verschiedenen Lichtintensitäten

## Finalisierung

- Fertigstellung des Controllers
- Problembehandlung
- Testen der Konfiguration
- Feinabstimmung