

Robotikprojekt Autonomes Einparken

Gruppe 9

3. November 2016, Dresden

Inhaltsverzeichnis

1	Control	3
1.1	Anforderungen	3
1.2	Weiteres Kapitel	4
2	Guidance	5
2.1	Anforderungen	5
2.2	Weiteres Kapitel	6
3	Human Maschine Interface	7
3.1	Anforderungen	7
3.2	Weiteres Kapitel	8
4	Navigation	9
4.1	Anforderungen	9
4.2	Weiteres Kapitel	10
5	Perception	11
5.1	Anforderungen	11
5.2	Weiteres Kapitel	12

1 Control

1.1 Anforderungen

Beispieltext

1.2 Weiteres Kapitel

Hallo

2 Guidance

2.1 Anforderungen

Beispieltext

2.2 Weiteres Kapitel

Hallo

3 Human Maschine Interface

3.1 Anforderungen

- Roboter lässt sich zu jeder Zeit anhalten
- Parcour als Karte in Vogelperspektive
- Position des Roboters auf Karte
- gefundene Parklücken auf Karte
- Darstellung aller erfassten Messwerte
- Parken
 - gezielt in ausgewählte Parklücke
 - sofort in nächst beste Parklücke
- Ausparken soll automatisch mit scout-Modus aktiviert werden

3.2 Weiteres Kapitel

Hallo

4 Navigation

4.1 Anforderungen

Beispieltext

4.2 Weiteres Kapitel

Hallo

5 Perception

5.1 Anforderungen

Beispieltext

5.2 Weiteres Kapitel

Hallo