

Human Maschine Interface

Paul Förster

3. November 2016, Dresden

Inhaltsverzeichnis

1	Human Maschine Interface	3
1.1	Anforderungen	3

1 Human Maschine Interface

1.1 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

1.2 Weiteres Kapitel

Hallo