# Robotino Linie verfolgen

1. Bild wird mit Kamera aufgenommen
2. Linie wird erkannt, x-Koordinate der Linie wird weiterverwendet
3. Breite des Bildes wird in Pixeln ermittelt und halbiert
4. x-Koordinate der Linie und die Hälfte der Breite werden subtrahiert.
5. Zur Umrechnung in einen Winkel wird die Differenz durch -5 geteilt. Der Wert muss negativ sein, um das Vorzeichen des Winkels zu ändern. So fährt er nach
6. Der Omnidrive bekommt 300mm/s als x-Geschwindigkeit und den Quotienten als Drehgeschwindigkeit in deg/s. Die Motoren werden entsprechend angesteuert.





