

# Robotics : Fundamentals

## Assignment 4

Team Orange:

Jenny Berger, Rodrigo Bermudez,  
Till Friebe

Letzte Änderung: 26. Juni 2016

## 1 Aufgabe 01

Da bisher noch nicht das Alignen und das Lokalisieren funktioniert hatte, mussten wir die Algorithmen komplett neu schreiben. Beim lokalisieren erstellen wir alle möglichen Positionen an denen der Roboter sein kann und fahren mithilfe der rechten-hand Algorithmus solange bis wir uns lokalisiert haben. Den Pfadfindung Algorithmus haben wir mithilfe des NF1/Brushfire/Floodfill Algorithmus gelöst.

## 2 Aufgabe 02

Wir suchen den nächst gelegenen Gold- und Pickupplatz, in dem wir den kürzesten Pfad auswählen mithilfe des Algorithmus aus Aufgabe 1.

### 3 Aufgabenteilung

Names	Task 1	Task 2	Total
Jenny Berger	33%	33%	33%
Rodrigo Bermudez	33%	33%	33%
Till Friebe	33%	33%	33%