Abschlusspräsentation – Brainstorming

* Vorgehen:
  + „Inkrementell“:
    - make-it-run (Roboter erkennt Ballon und bewegt sich in dessen Richtung),
    - make-it-right (Optimierung der Berechnungen für Richtung und Distanz),
    - make-it-fast (Tensorflow-Modell lokal vs MS-Cloud, Bild direkt an Cloud)
  + Try-and-Error: (Bilderkennung: Durchgängiger Bildstream, Fotos während dem Fahren, Standbild; Cliff-detection: Geschwindigkeitsanpassung, Parallelisierung über Motorensteuerung, Beschleunigung, Drive\_to\_pose)
* Ergebnisse:
  + Precision und Recall
* Implementierung:
  + Code erläutern:
    - Unterteilung in Support.py und Navigation.py
    - Modularisierung in Methoden   
      🡪 Hilfreich für Anpassung an Offline-Modell
    - Versionsverwaltung mit git (GitHub?)