

TODO:

Abstract: Zusammenfassung

Einleitung: Rando BS das zum Thema hinführt

Problembeschreibung: Warum ist lokalisierung nötig, wie das lösen (Odom+AMCL)

General Shit: Was ist unser Roboter, was ist ROS

Wie funktioniert Odom, mit Mathe und so

Gmapping kurz vorstellen, wie wir es verwenden

AMCL vorstellen, wie funktioniert es grob

Wir haben einen Pfadverfolgungs algo bekommen, wie er GROB funktioniert
(Steuergesetzt sagen, macht Linie zw gegebenen Punkten)

Experimente zur bestimmung der Güte der Pfadverfolgung mit AMCL/Odom

-> MESSUNGEN UNABHÄNGIG VONEINANDER!!

Zusammenfassung der Ergebnisse

Messdaten aus Exp im anhang als Tabelle