

Das Roboterauto des Team "Moroos" ist ein vierrädriges Fahrzeug mit einer simplen Lenk- und Antriebstechnik. Es ist eine komplett frei ausgedachte Konstruktion, die auf jegliche äußere Ästhetik verzichtet und ausschließlich dem Ziel des autonomen Fahrens dienen soll.

Entsprechend verfügt es über mehrere Sensoren wie einer Kamera, die Farbojekte erkennen kann und mit der wir es geschafft haben, durch eine eigens aufgestellte Formel auch Entfernungen zu berechnen.

Ferner hat das Fahrzeug drei verschiedene Distanzsensoren, mit denen es sich vorne und an der rechten sowie linken Seite orientiert.

Unter hohem Zeitdruck aufgrund einer etwas verspäteten Anmeldung zum Wettbewerb "Future Engineers" hatte unser Team Schwierigkeiten bei der Verwirklichung des Projekts. Dennoch haben wir mehrere Projektstage investiert, um am dem Wettbewerb teilnehmen zu können.