Arduino mit Ferbedienung Steuern & Hinderniserkennung

# Einleitung

Während ein wenig über einem Semester in Automatisation und Robotik habe ich einen Arduino mittels Fernsteuerung steuern können. Zudem habe ich eine Hinderniserkennung mit einer Basic Umfahr Strategie umsetzen können.

# Ziel meines Projektes

Ich hatte das Ziel vor Augen, einen Roboter zu bauen und programmieren, welcher mittels einer Fernbedienung und Hinderniserkennung gesteuert werden kann. Anfangs hatte ich ein Hindernissensor nur vorne. Dies habe ich erweitert für alle vier Seiten. Da ich nun auf allen Seiten ein Hindernissensor angebracht und programmiert habe, kann ich eine einfache Umfahrfunktion einbauen (Softwaretechnisch).