

# **Projekt: Mobile Robotik DLBROESR01\_D**

Fallstudie

Studiengang: Angewandte Künstliche Intelligenz

Sven Behrens

Matrikelnummer: 42303511

Prof. Dr. Florian Simroth

5. Februar 2026

## **Inhaltsverzeichnis**

<b>Abbildungsverzeichnis</b>	II
<b>Tabellenverzeichnis</b>	III
<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	IV
<b>1 Einleitung</b>	1
<b>2 Hauptteil</b>	1
2.1 Projektumgebung . . . . .	1
2.2 Iterativer Analyseansatz . . . . .	1
2.3 2D . . . . .	1
2.4 3D . . . . .	1
<b>3 Fazit</b>	1
3.1 Zielerreichung und Projektergebnisse . . . . .	1
3.2 Kritische Reflexion . . . . .	1
3.3 Verbesserungspotenziale und Optimierungsansätze . . . . .	1
3.4 Ausblick . . . . .	1
<b>Projektrepository</b>	1
<b>Literaturverzeichnis</b>	2
<b>Verzeichnis der Anhänge</b>	2
<b>Anhang</b>	2

## **Abbildungsverzeichnis**

## **Tabellenverzeichnis**

## **Abkürzungsverzeichnis**

**C-Space** Configuration Space

## **1 Einleitung**

## **2 Hauptteil**

### **2.1 Projektumgebung**

### **2.2 Iterativer Analyseansatz**

#### **2.3 2D**

#### **2.4 3D**

## **3 Fazit**

### **3.1 Zielerreichung und Projektergebnisse**

### **3.2 Kritische Reflexion**

### **3.3 Verbesserungspotenziale und Optimierungsansätze**

### **3.4 Ausblick**

## **Projektrepository**

Der vollständige Quellcode ist im GitHub-Repository verfügbar: <https://github.com/svenb23/mobile-robotik-pfadplanung>

## **Verzeichnis der Anhänge**

### **Anhang**