

# Software Engineering en Gedistribueerde Applicaties

Inhoud eindverslag  
en eindexperiment

Alexandra Moraga Pizarro – 6129544

Tamara Ockhuijsen – 6060374

Chris Bovenschen - 6104096

Harm Dermois – 0527963

Fredo Tan – 6132421

Team F.A.C.H.T.

Universiteit van Amsterdam

21-06-2011

# Inhoud eindverslag

Titelpagina met namen, groepsnaam en datum

Inhoudsopgave

Inleiding met probleembeschrijving

- Doel van het project
- Fasen in het project
- Indeling van het verslag

Implementatie (inclusief problemen)

- Model
- Modules
  - Low-level
    - o Listener
  - Sensor modules
    - o Odometry
    - o Range scanner
    - o Sonar
  - Mid-level
    - o Collision avoider
    - o Wall follow
    - o Wall search
  - High-level
    - o Mapmaker
    - o Path finding
- Libraries
  - Low-level
    - o Communicator
  - Mid-level
    - o Movements

## Tests

- Implementatie (inclusief problemen)
  - Low-level
    - o Listener
  - Sensor modules
    - o Odometry
    - o Range scanner
    - o Sonar
  - Mid-level
    - o Collision avoider
    - o Wall combo
    - o Wall follow
    - o Wall search
  - High-level
    - o Mapmaker
    - o Path finding

## Experiment

## Resultaten

## Conclusie

## Discussie

## Bronvermelding

## **Eindexperiment**

De robot wordt geïnitieerd op een bepaalde plaats. Hij zoekt een muur en blijft deze muur volgen. Zodra hij de opdracht krijgt om naar een punt toe te rijden, wordt path finding ingeschakeld. De map maker werkt continu de kaart bij en de collision avoider zorgt ervoor dat er geen botsingen plaatsvinden. Als hij geen nieuwe opdracht krijgt om naar een ander punt toe te rijden, gaat hij weer een muur zoeken en deze volgen.