

Softwareprojekt Teamrobotik

Steuerung mobiler Roboter
Zwischenpräsentation Gruppe 2

Ulf Wucherpfennig
Steven Böhlert
Florian Warschewske

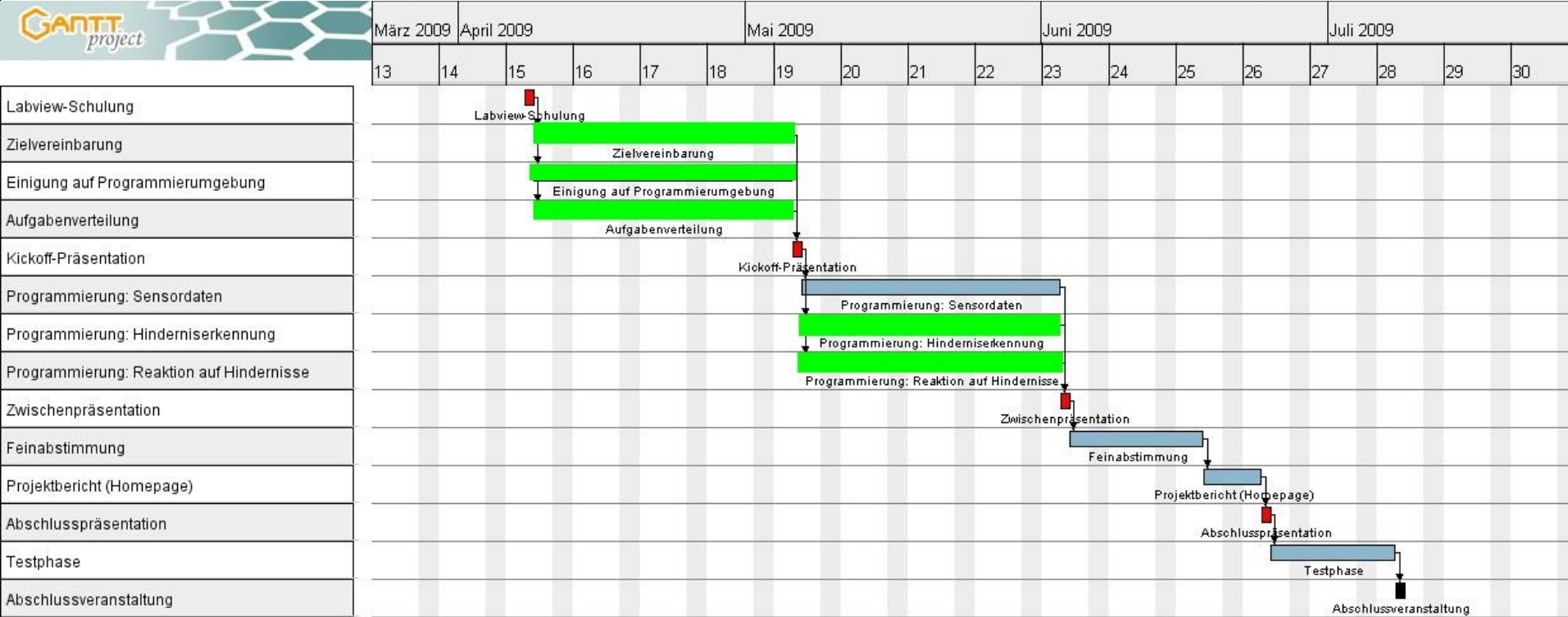
Gliederung

- Motivation
- Erfolge
- Probleme
- Änderungen im Projektplan
- Nächste Schritte

Motivation

- Aufgabenstellung:
 - Bewegungsablauf
 - Hindernisausweichen
- Unser Vorgehen:
 - Analyse der Vorgabe
 - Neuentwicklung der Bewegungsmodule
 - Implementation eines Ausweichmanövers
 - Theoretische Überlegungen zum autonomen Verhalten

Erfolge



Erfolge

- Abbruch einer Sequenz (Check_Veränderung.vi)
- Abfolge von Bewegungen (Encoder.vi, Bewegung.vi)
- Motoren separat ansprechbar (Straight_Move.vi)
- Dynamisches Hindernisausweichen
(Parkur_Ausweichmanoeuver.vi)
- Gesamtbewegungsablauf (TestMotionAPI.vi)

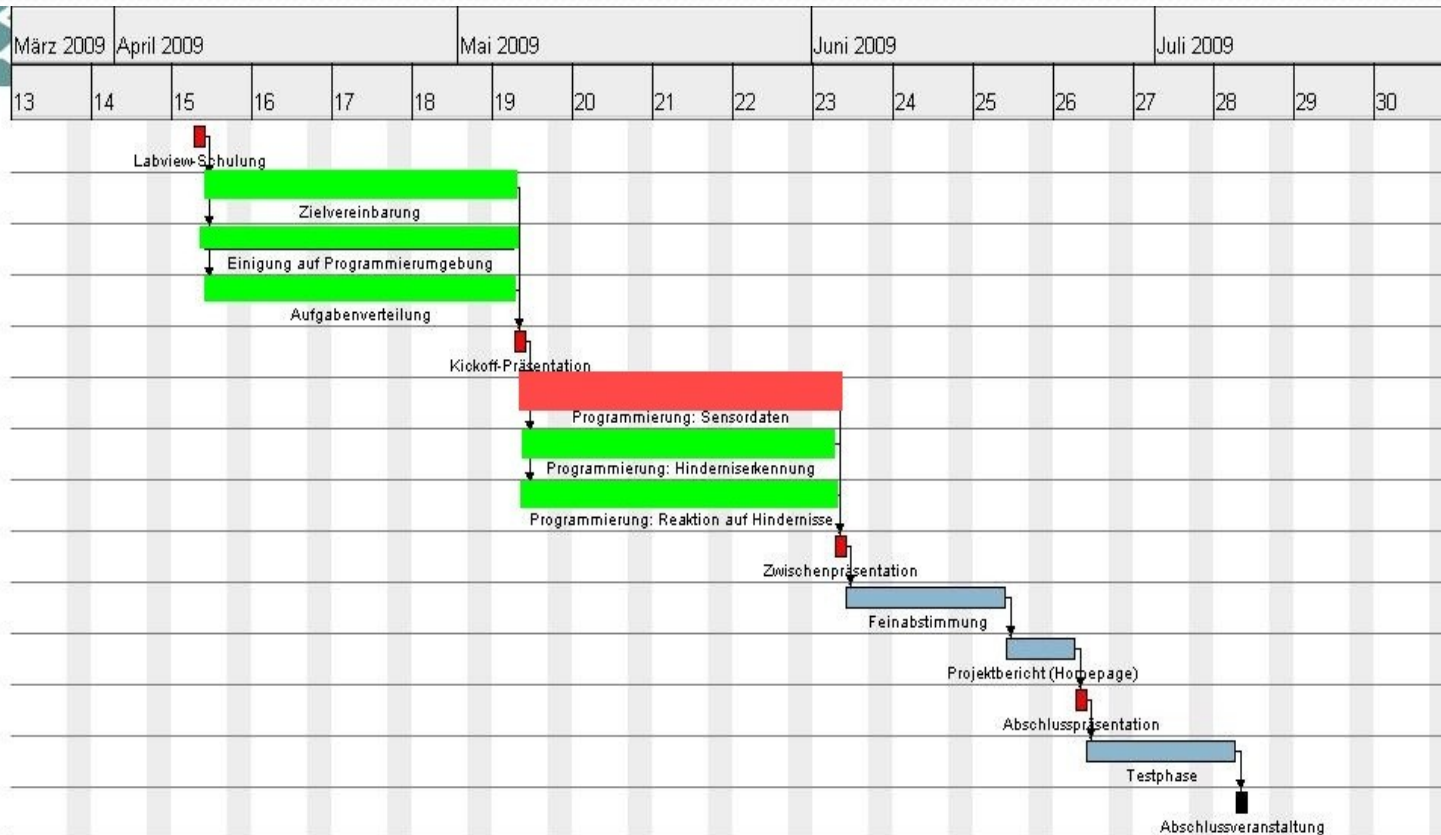
Erfolge - Teamwork

- Sehr gute Ergänzung der Fähigkeiten
- Kein Streit
- Gute Terminkoordination
- Prozesse 1 bis 5 abgeschlossen
 - Zielvereinbarung
 - Einigung auf Programmierumgebung
 - Aufgabenverteilung
 - Hinderniserkennung
 - Hindernisreaktion

Probleme

- Keine Dokumentation
 - Trial and Error
- Lange Kompilierzeiten
 - Geduld
- Ungenauigkeiten der Motoren

Änderungen im Projektplan



Nächste Schritte

- Einbindung der Sensordaten
 - Theoretische Grundlagen bereits bekannt
- Feintuning
 - Korrektur der Ungenauigkeiten
- Projektbericht (Homepage)



Vielen Dank für
eure Aufmerksamkeit