

Softwareprojekt Teamrobotik

Zwischenpräsentation

Gruppe 4-Cockpit

Harmen Landsmann
Frank Engelhardt
Sebastian Breß

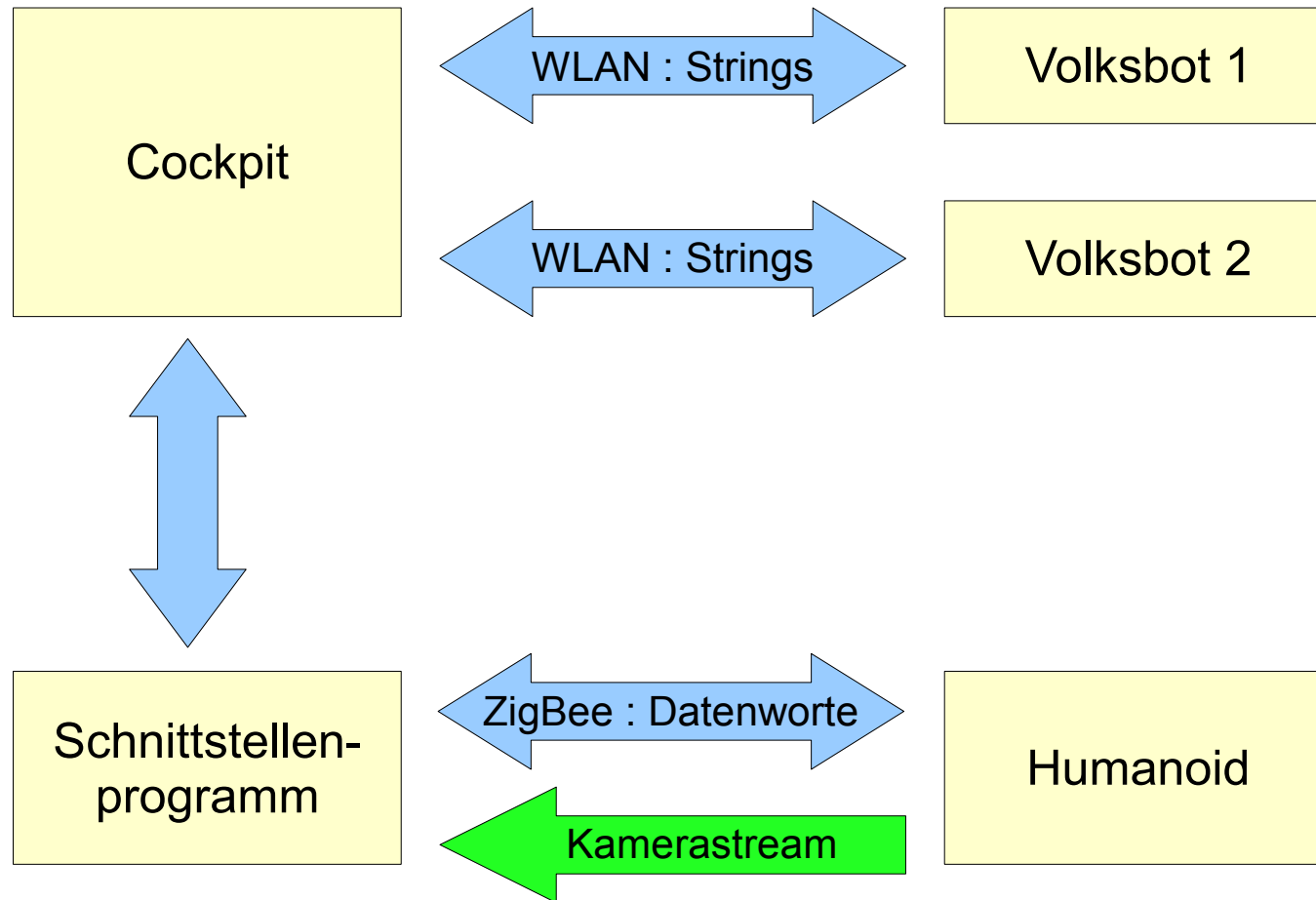
Gliederung

- Änderungen in der Teamstruktur
- Kommunikationsmodell
- Cockpit: → Steuerung
- Programmiersprachen
- Ziele
- Probleme

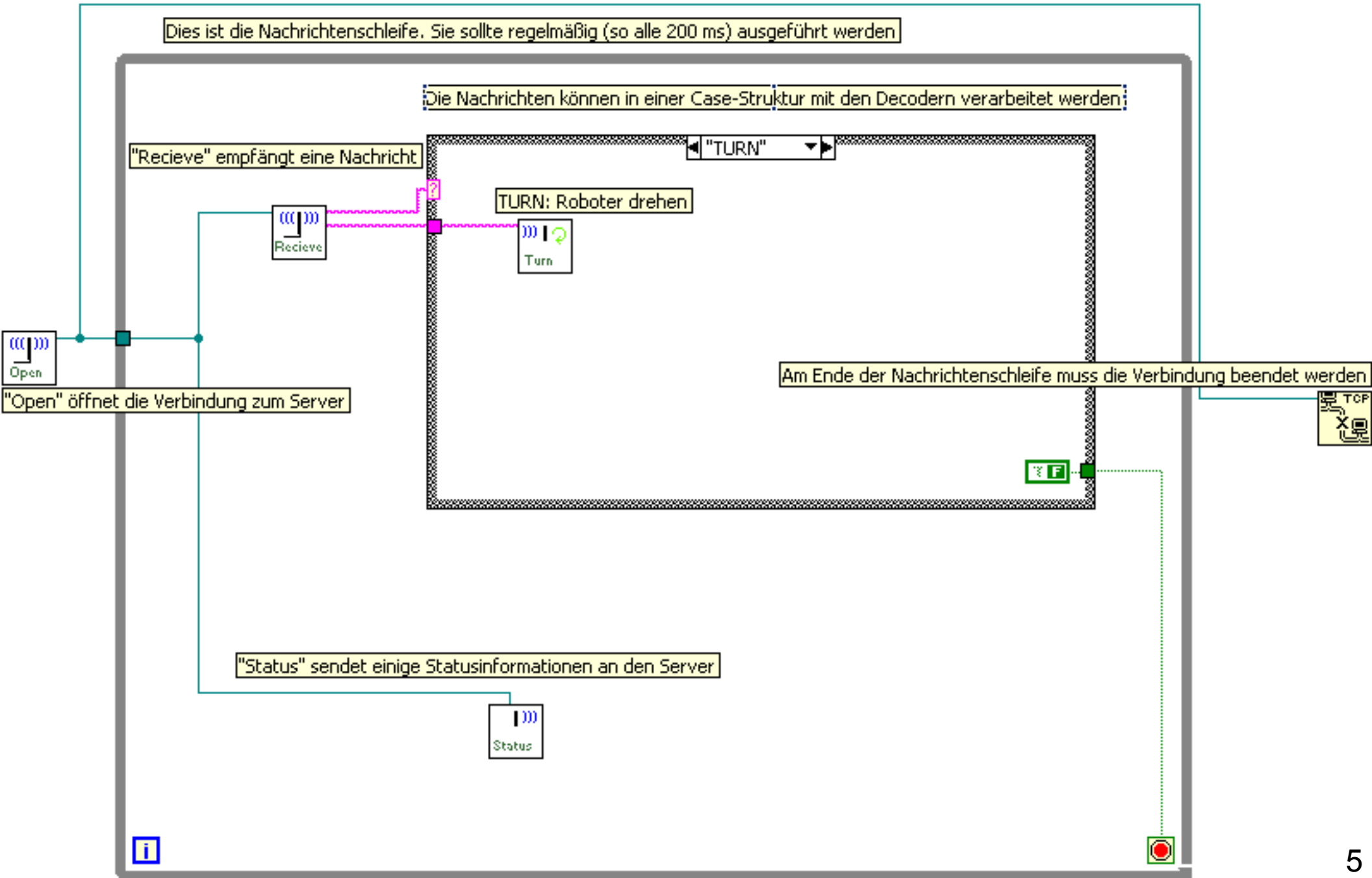
Änderungen in der Teamstruktur

- Sebastian Bress:
 - Teamleiter, Dokumentation
- Harmen Landsmann
 - Querschnittsgruppe, Programmierung
- Frank Engelhardt
 - Programmierung

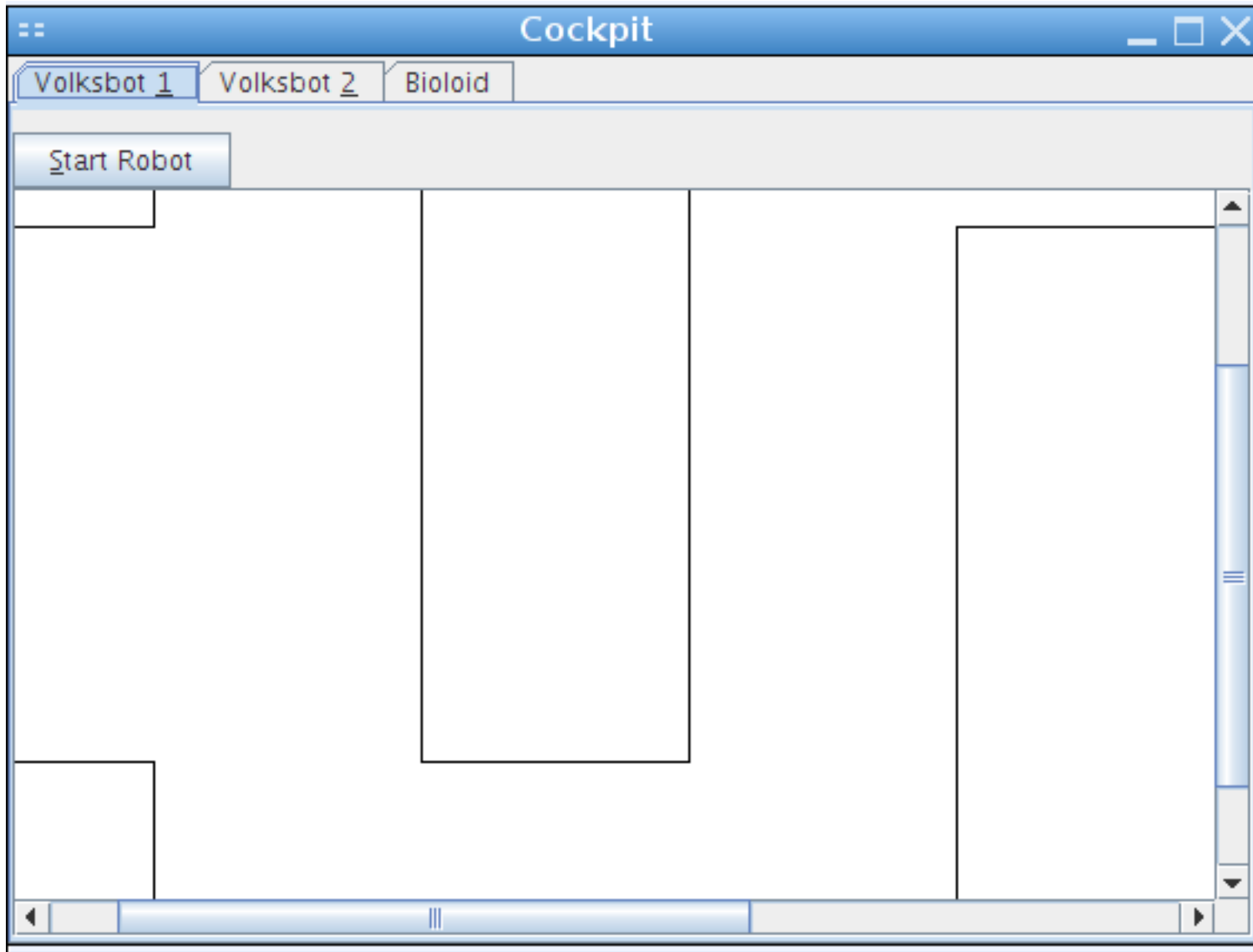
Kommunikationsmodell



Kommunikations VI



Cockpit → Steuerung



Programmiersprachen

- Implementierung des Cockpits jetzt in Java
- WLAN-Schnittstelle auf den Volksbots in Labview
- Schnittstelle zu Humanoid in C/C++

Bereits erreichte Ziele

- Integration der Volksbots ins WLAN
- Bereitstellung einer WLAN-LIB für Volksbots
- Vorabversion des Cockpits

Noch zu erreichende Ziele

- Vervollständigung des Cockpits
- Vervollständigung der Kommunikation von Cockpit und Volksbots
- Integration des Humanoiden ins Cockpit
- Schnittstellenprogramm / Kamera-streaming
- Steuerung des Humanoiden

Bisherige Probleme

- Unbekanntes Szenario
- Unwissenheit über Fähigkeit der Roboter

Probleme für die Zukunft

- Zeit
 - Terminplanung schwer zu realisieren

Fazit

- Keine Garantie der Fertigstellung möglich
- Straffes Programm
- Wunsch der Festlegung des Szenarios

Vielen Dank für eure
Aufmerksamkeit!

Fragen
???