



FAKULTÄT FÜR  
INFORMATIK

**Zwischenpräsentation**

**Team 2 – Bewegungsplanung und Kollisionsvermeidung**

**Martin Zschoyan und Stephan Recknagel**

# Agenda

1. Das Team
2. Zielerreichung
3. Probleme
4. Livepräsentation
5. Zeitplan
6. Ausblick

# 1. Das Team



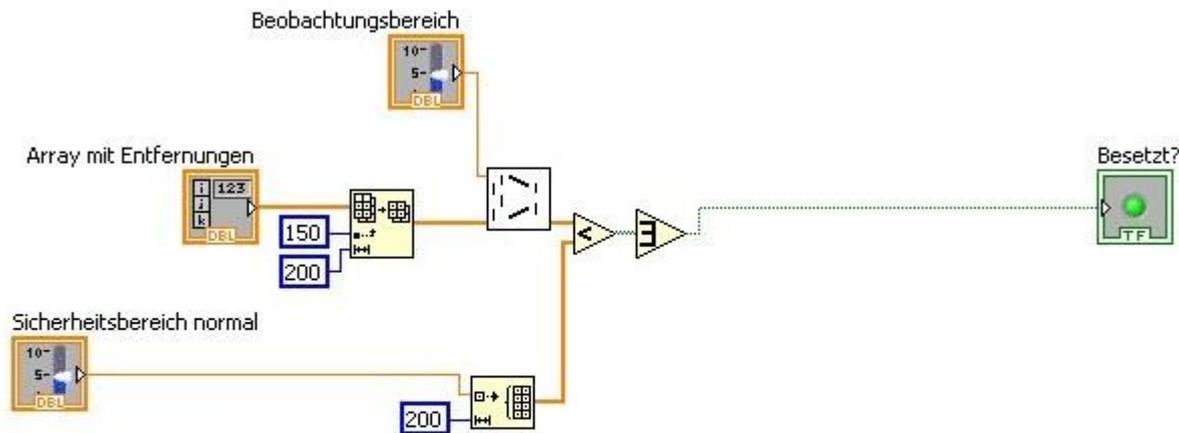
Martin Zschoyan  
([martin.zschoyan@st.ovgu.de](mailto:martin.zschoyan@st.ovgu.de))



Stephan Recknagel  
([stephan.recknagel@st.ovgu.de](mailto:stephan.recknagel@st.ovgu.de))

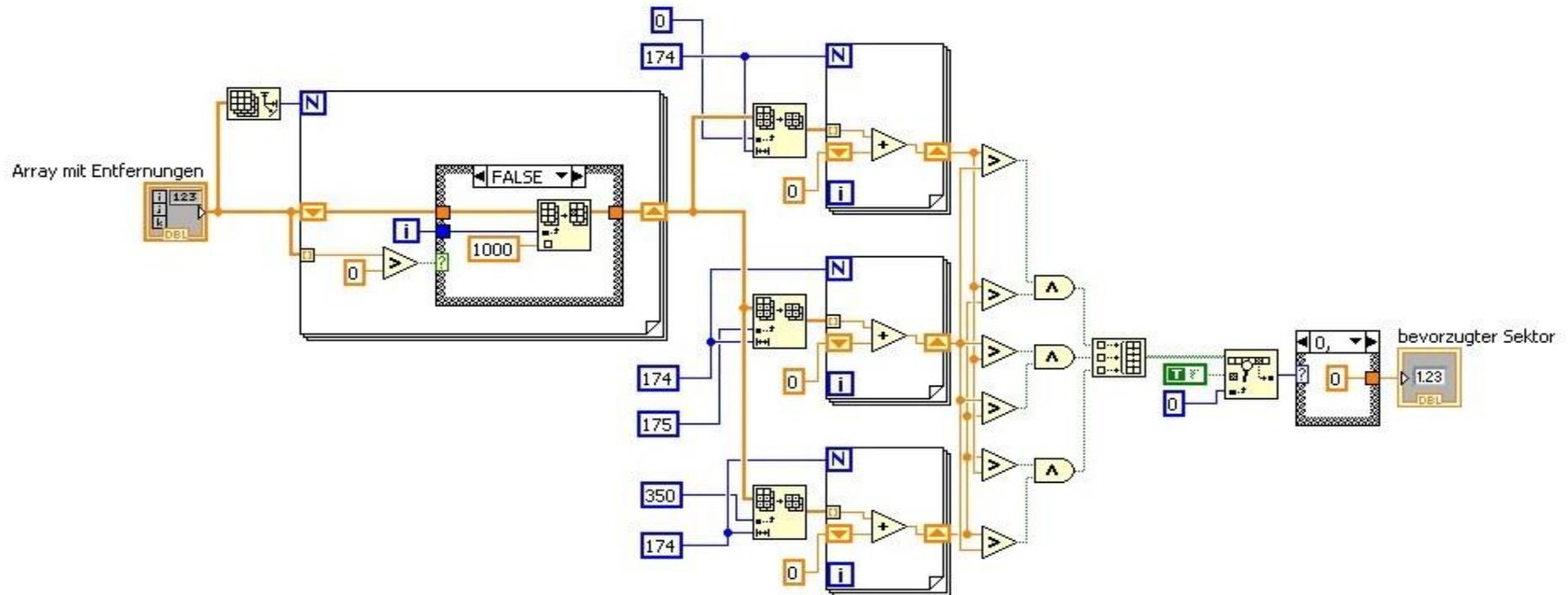
## 2. Zielerreichung

- Roboter stoppt vor Hindernissen



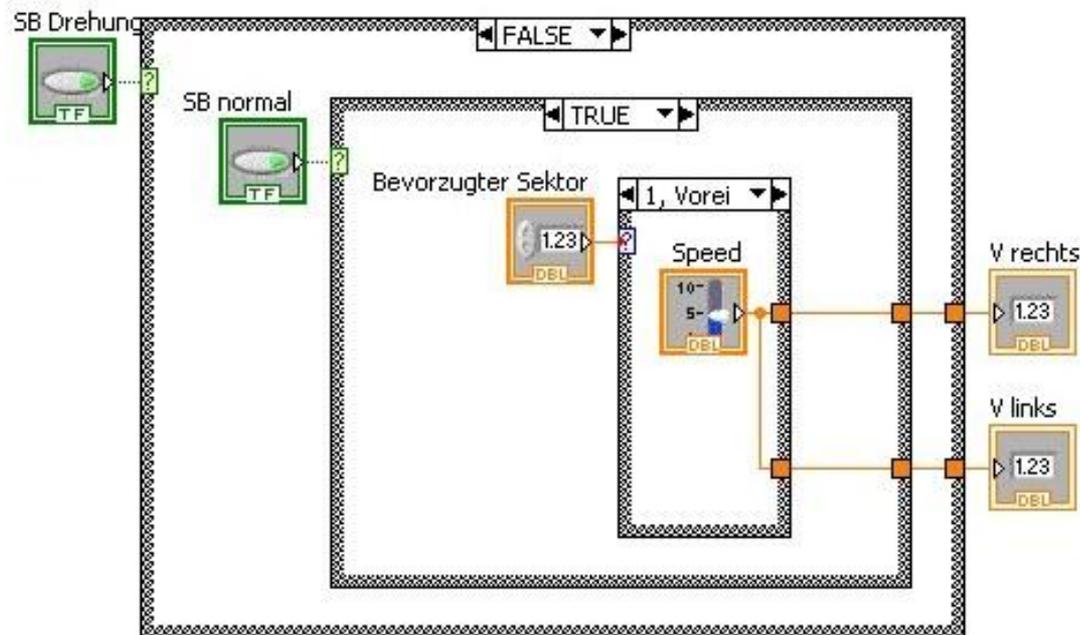
## 2. Zielerreichung

- Roboter umfährt Hindernisse



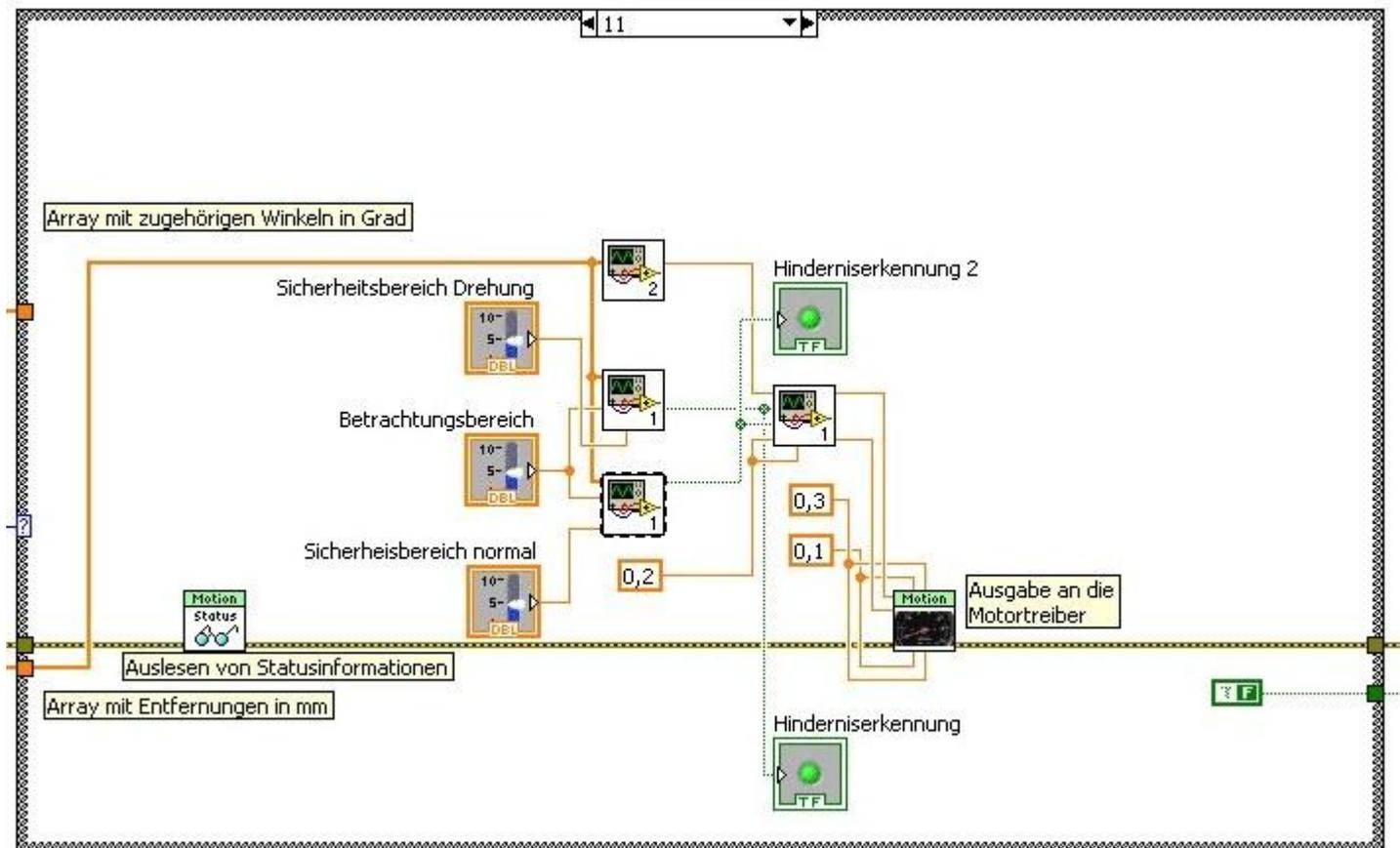
## 2. Zielerreichung

- Roboter umfährt Hindernisse



## 2. Zielerreichung

- Main – Blockdiagramm



## 3. Probleme

Gelöst:

- Filterung der Laserdaten
- Hinderniserkennung bei schmalen Objekten
- Einbindung Daten letztes Semester

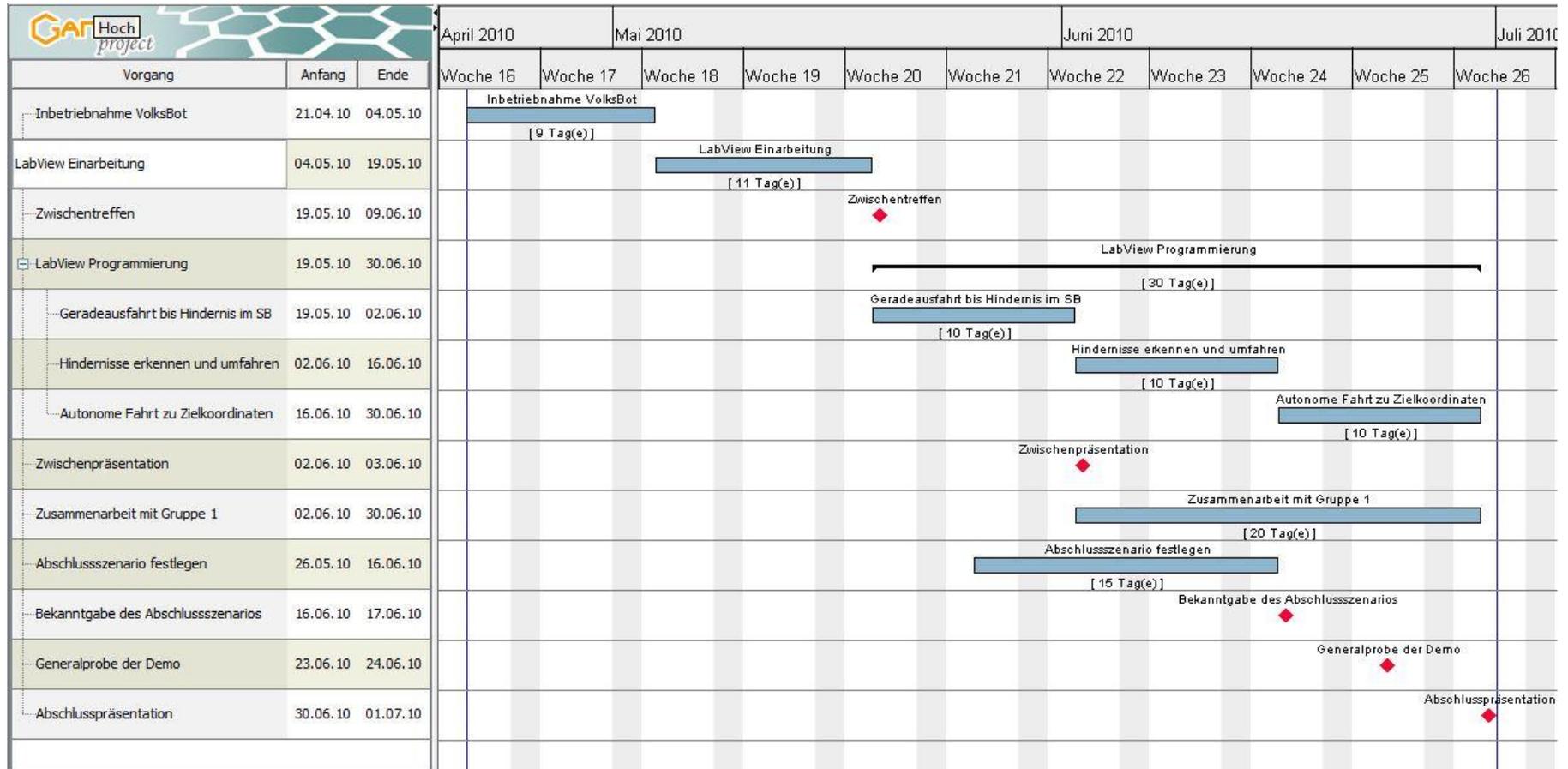
Bestehen aktuell:

- LabView → shared variables
- Motortreiber stürzt bei schnellen Richtungswechseln und bei negativen Geschwindigkeiten ab

## 4. Livepräsentation



# 5. Zeitplan



## 6. Ausblick

- Einbindung der Odometrie für die autonome Fahrt zu den Zielkoordinaten
- Später: verbesserte Positionsbestimmung durch Ergebnisse der Gruppe 3

Ansätze zur Umsetzung:

- Erkennen eines Hindernisses -> Ausweichen
- Speichern der Drehung durch Odometrie (später Gruppe 3)
- Überprüfung ob Hindernis noch vorhanden
- Falls nichts, Drehung in Richtung Ziel mit Hilfe der Odometrie Daten

**Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!**

**[www.ovgu.de](http://www.ovgu.de)**