



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



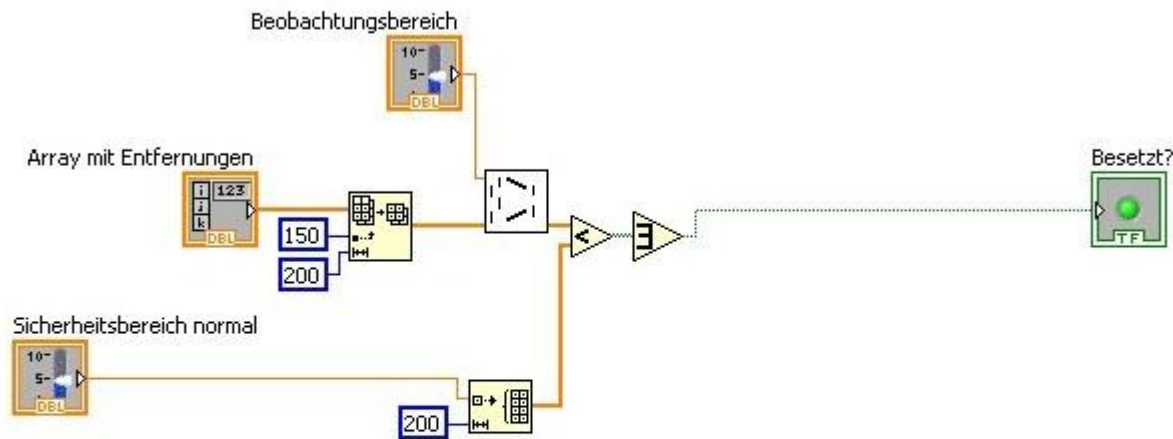
Martin Zschoyan
(martin.zschoyan@st.ovgu.de)



Stephan Recknagel
(stephan.recknagel@st.ovgu.de)

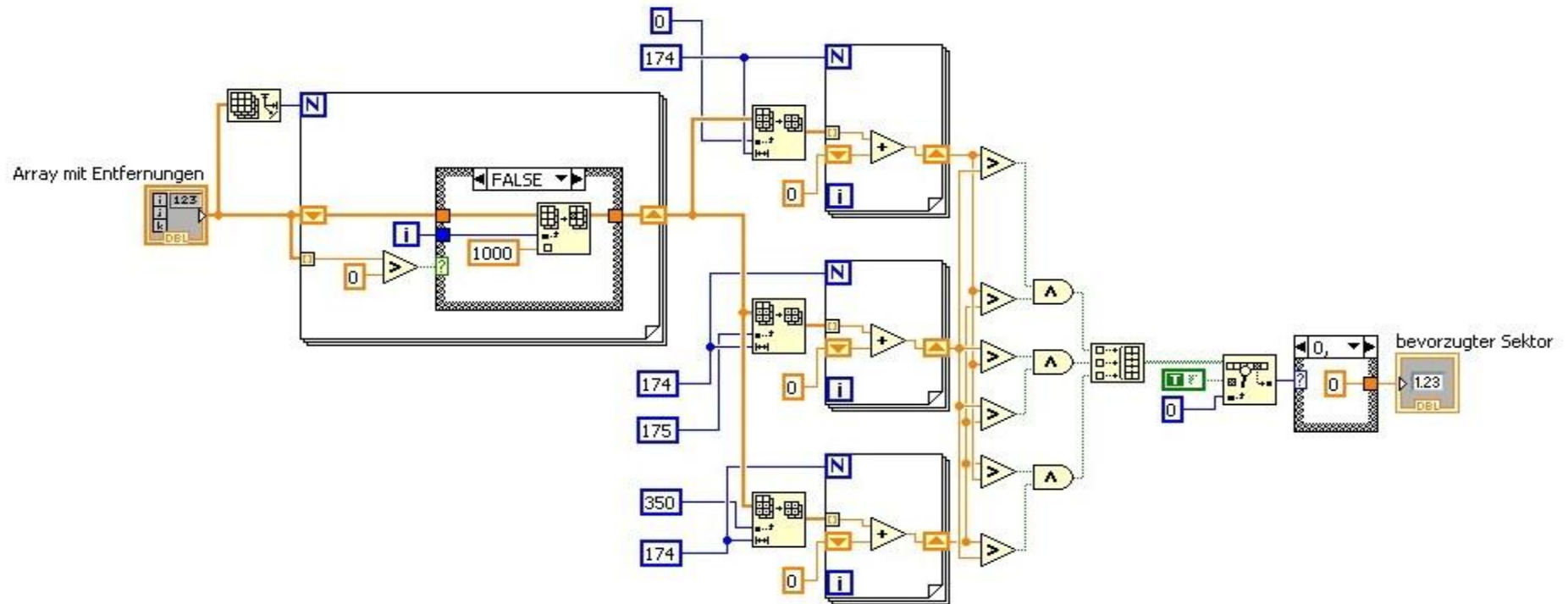
2. Zielerreichung

- Roboter stoppt vor Hindernissen



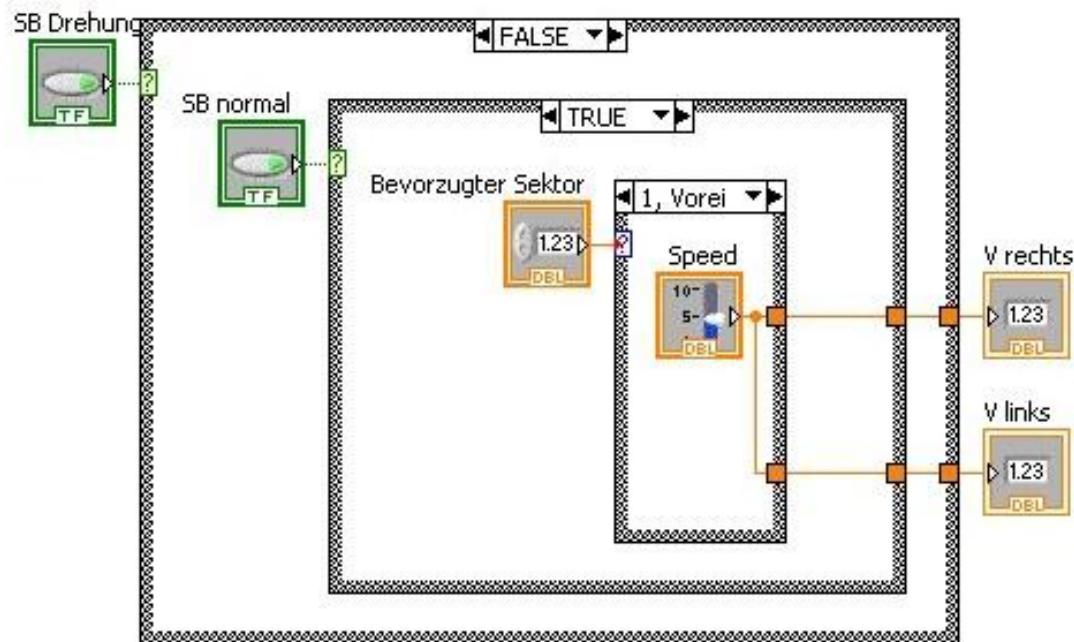
2. Zielerreichung

- Roboter umfährt Hindernisse



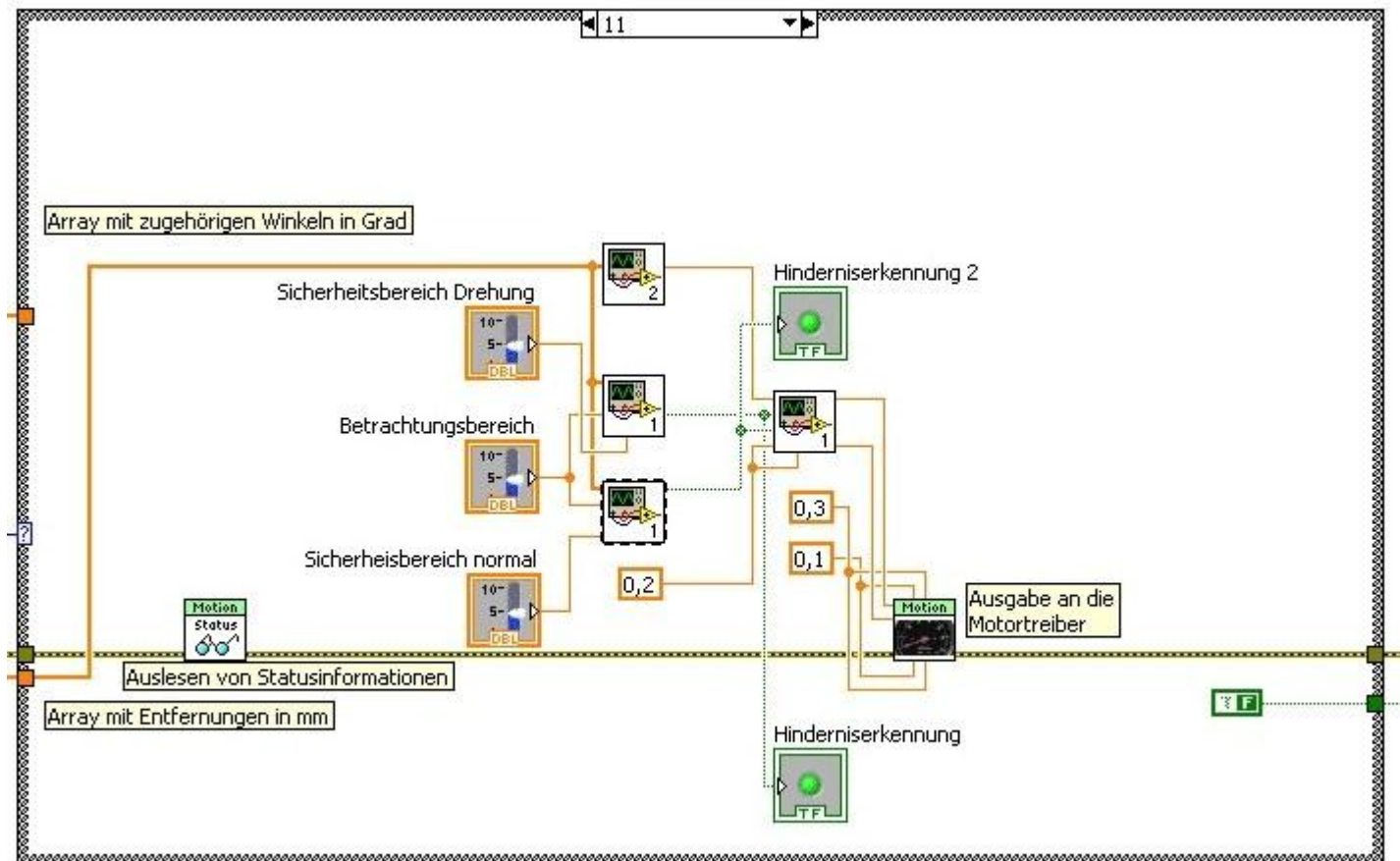
2. Zielerreichung

- 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



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