



praktisches Übungsblatt 2

Abgabetermin : 29. 11. 2005

Aufgabe 1

Der Roboter wird in eine Umgebung verbracht, in der auf dem Boden

1. ein geschlossener Linienzug und
2. ein offener Linienzug

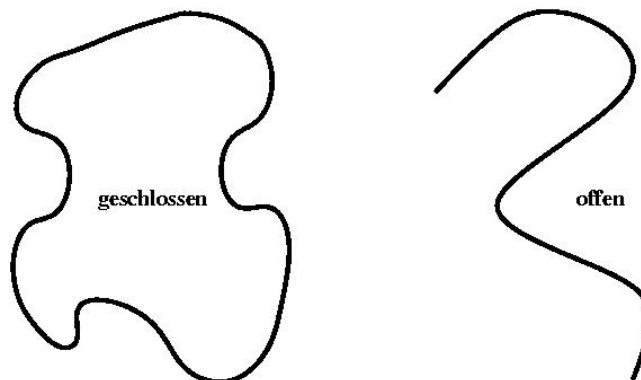
aufgezeichnet ist.

1. Teilaufgabe

Ziel der ersten Teilaufgabe ist das Abfahren eines geschlossenen Linienzuges, wobei durch sensorische Informationsgewinnung und Rückkopplung die Bewegung des Roboters zu steuern ist.

2. Teilaufgabe

Die Aufgabe entspricht im Allgemeinen der ersten Teilaufgabe, wohingegen hier die Schwierigkeit des Wendens/Umdrehens am Ende des Linienzuges hinzukommt.



Hinweis

Für die Bewältigung der Aufgaben steht der Roboterbausatz „Crash-Bobby“ sowie ein Liniensensor zur Verfügung. Zunächst muss ein geeignetes Design des Roboters erstellt werden, um im Anschluss den Controller ATmega32L als Steuereinheit des Roboters entsprechend zu programmieren.