

BG 12 Projektwoche`09

1. Juli bis 8. Juli

Projektthema Mechatronik: „Robocup 20XX: Sehender Roboter programmiert mit Robo-Forth“

Projektbeschreibung:

Das abgebildete durch einen Microcontroller gesteuerte Fahrzeug soll mit Hilfe eines Entfernungssensors der Firma Sharp in seiner Umgebung Hindernisse erkennen und diesen ausweichen. Damit dies gelingt, sind folgende Arbeiten durchzuführen:

- Analyse des Entfernungssensors (Datenblätter, Beschaltung, Ausgangssignal usw.).
- Programmieren des Roboter-Fahrverhaltens in Forth.
- Programmtechnische Einbindung des Entfernungssensors in Robo-Forth-Programme

Projektteam: 1 Team mit 3 Mitgliedern

