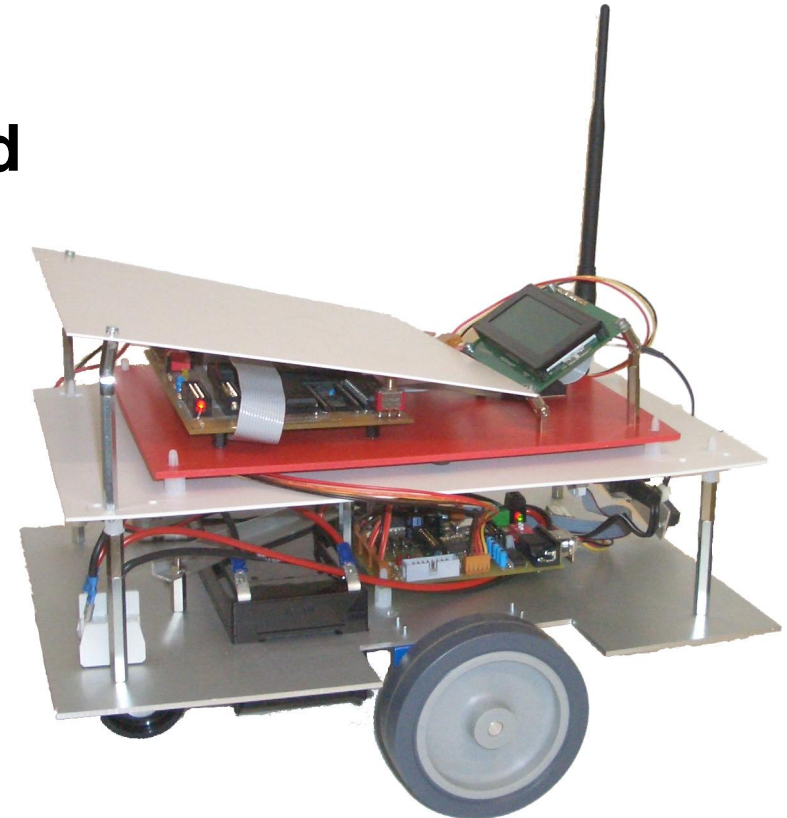


Institut für Betriebssysteme und Rechnerverbund

kooperative Steuerung von
Modellversuchsfahrzeugen

Prof. Dr.-Ing. Lars Wolf
Institut für Betriebssysteme und Rechnerverbund
CFG-Fakultät für Mathematik und Informatik
Technische Universität Braunschweig

<http://www.ibr.cs.tu-bs.de>



kooperative Steuerung von Modellversuchsfahrzeugen

- Entwicklung eines intelligenten Fahrentscheiders
- Ziele:
 - unbekanntes Labyrinth
 - kamerabasiert Objekte finden
 - Peilung von Baken zur Orientierung
 - Austausch von Informationen
- Testen am Modellfahrzeug und Simulator



kooperative Steuerung von Modellversuchsfahrzeugen

- Hardware / Sensoren:
 - Abstandssensorik
 - Kamera
 - definierte Schnittstellen
- Spiel:
 - Gegen andere Gruppen antreten
- Durchführung:
 - Voraussichtlich 3 Gruppen

