

Softwarepraktikum WS 2006/2007

Michael Schulze & Sebastian Zug

23. Januar 2007

Aufgabendefinition

Teil A:

Das in Abbildung 1 dargestellte Labyrinth ist mit dem Roboter vom Startpunkt bis zum Ziel zu durchfahren. Die dargestellten Hindernisse (schwarz gefüllte Kreise) sind als fest anzusehen und können daher in eine interne Kartenrepräsentation übertragen werden. Vor jedem Lauf werden bis zu drei Hindernisse im Labyrinth zusätzlich positioniert. Jene müssen während des Durchganges dynamisch erkannt und in die Karte integriert werden. Entsprechend ist eine Neuberechnung der Fahrtroute zum Zielpunkt notwendig.

Teil B:

Am Zielpunkt angekommen ist auf Drücken eines Buttons der direkte Rückweg anzutreten.

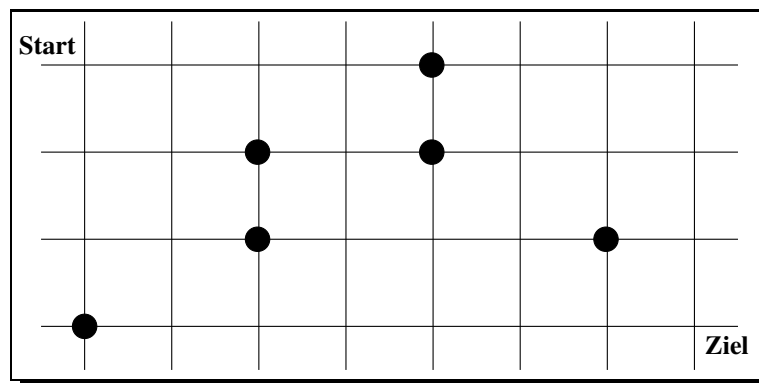


Abbildung 1: Labyrinth mit definierten Hindernissen