

Autonomous tangible microrobots for app based (board) games



Lea Wunsch / MI7 / 4. Semester

CATCH ME



Lukas Vossler / MM7 / 4. Semester

// Probleme und Lösungen

Probleme:

- ungenaue Motoren
- keine exakte Steuerung
- Verlorene Pakete bei App-Roboter Kommunikation

Lösungen:

- Schrittweise Steuerung
- ArUco-Marker zur Kontrolle
- Pakete mit Sequenz-Nummer
- Pakete eventuell verwerfen

// Technologien

