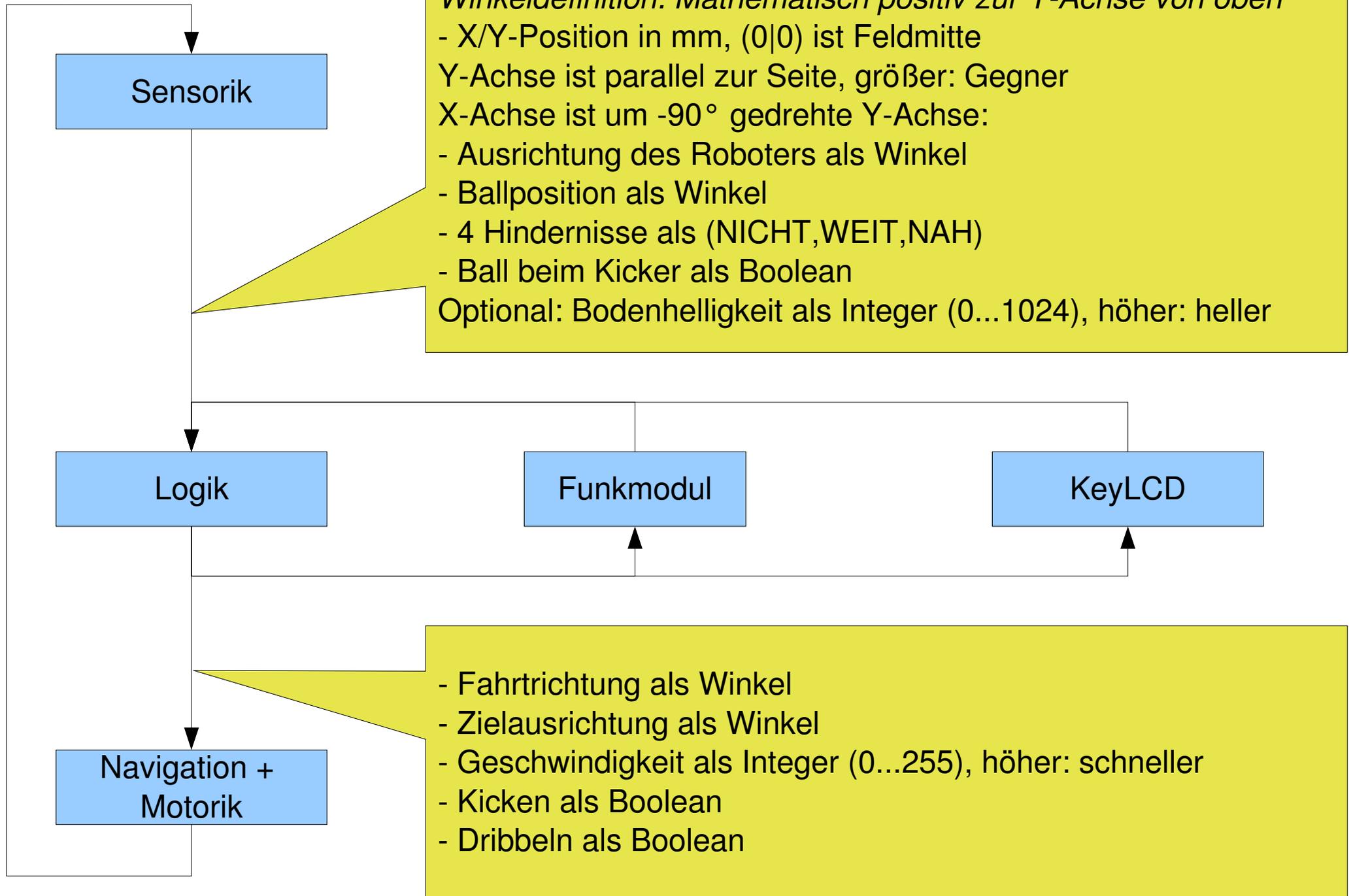


Allgemeiner Ablaufplan



Sensorik

Sensorwerte einlesen
(über Hardwareinterface)

Sensorwerte
weiter verarbeiten

Zusammengefasste
Sensorwerte an
Logik übergeben
(direkt in die
Logik-Klasse)

Maussensoren abfragen

Ballsensoren abfragen

Entfernungssensoren abfragen

Balltaster abfragen

(Optional: Helligkeitssensoren abfragen)

Position und Richtung bestimmen

Richtung vom Ball bestimmen

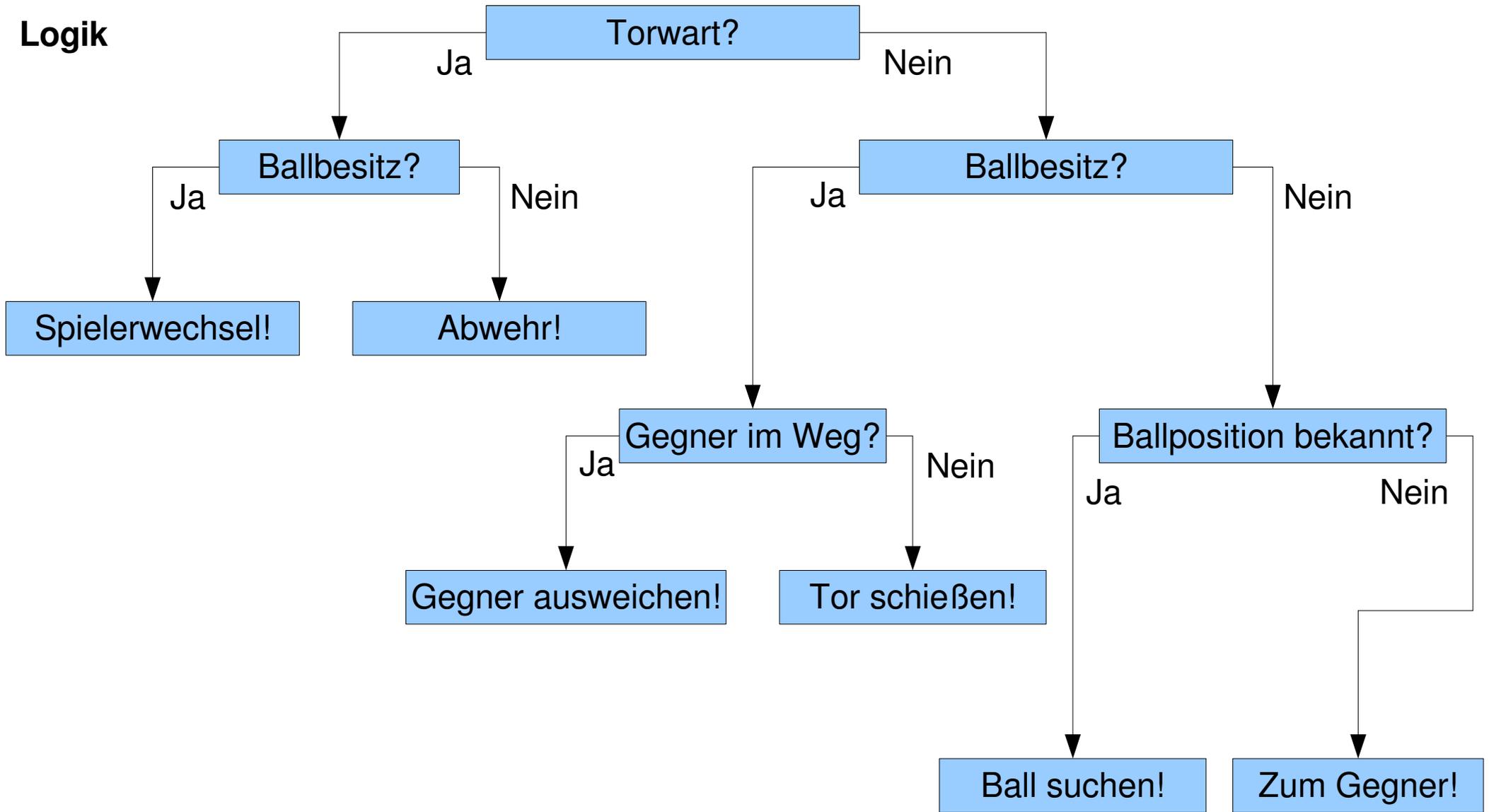
Hindernisse bestimmen

Ball am Kicker?

Ungefähre y-Position; Bodenkontakt?

Übertragung in Logik-Klasse

Logik



Entscheidungen werden direkt in die Navigationsklasse geschrieben bzw. über das KeyLCD ausgegeben oder übers Funkmodul gesendet

Navigation

Aus der Fahrtrichtung und der Zielausrichtung mit mathematischen Funktionen die Ansteuerung der einzelnen Motoren berechnen

Motorik

Befehle für Kicker und Dribbler werden durchgereicht

Berechnete Befehle über das Hardwareinterface an die Motoren bzw. Aktuatoren senden

