

# Softwarepraktikum

---

## Eingebettete Systeme und autonome Robotersysteme

Wintersemester *05/06*  
IVS - EOS



# Veranstalter

---

Prof. Dr. Rer. Nat. Jörg Kaiser  
Institut für Verteilte Systeme (IVS)  
Arbeitsgruppe Eingebettete Systeme und Betriebssysteme

[kaiser@ivs.cs.uni-magdeburg.de](mailto:kaiser@ivs.cs.uni-magdeburg.de)

Dipl. Inform. Michael Schulze  
Institut für Verteilte Systeme (IVS)  
Arbeitsgruppe Eingebettete Systeme und Betriebssysteme

[mschulze@ivs.cs.uni-magdeburg.de](mailto:mschulze@ivs.cs.uni-magdeburg.de)



# Zielsetzung

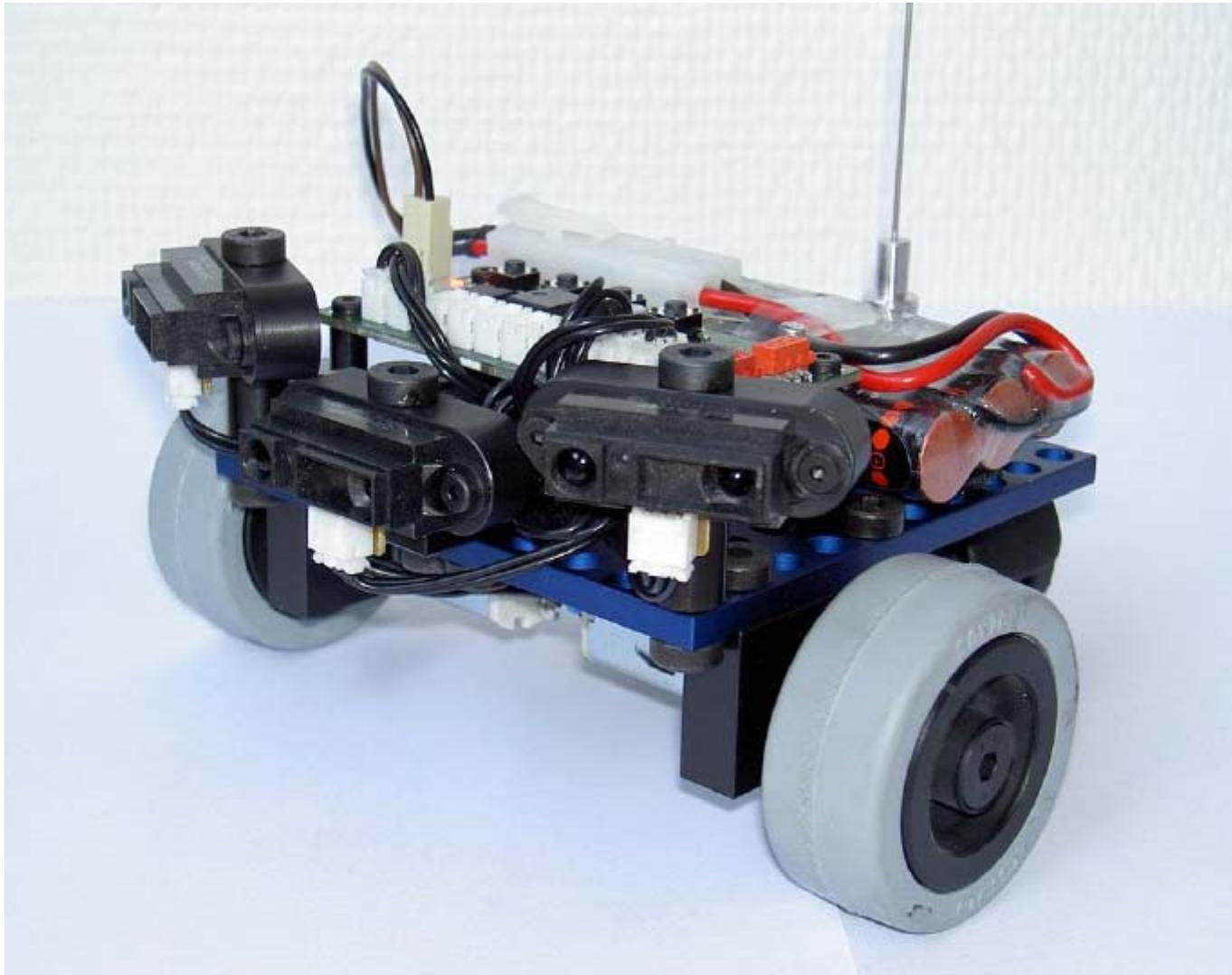
---

- Programmierung eingebetteter Systeme
- Wahrnehmung der Umgebung:  
Sensorik und Aktorik autonomer Roboter
- Kontrolle physischer Prozesse
- Softwareentwicklung im Team



# Plattform

---



# Ablauf

---

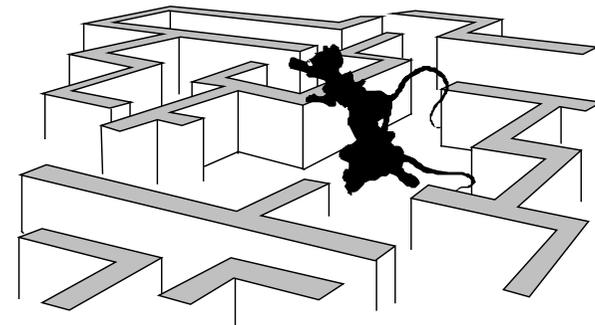
1. Kennenlernen und Inbetriebnahme
  - der Hardware und der Programmierumgebung
2. Entwicklung geeigneter Programmstrukturen
3. Umsetzung entworfenen Designs
4. Qualitätskontrolle (Testen / Validieren)
5. Dokumentation



# Aufgaben

---

- Balancieren auf zwei Rädern
- Suchen und Finden
- Labyrinth des Minos
- Hund und Herrchen



# Organisatorisches

---

[http://ivs.cs.uni-magdeburg.de/eos/lehre/WS0506/sp\\_esars/](http://ivs.cs.uni-magdeburg.de/eos/lehre/WS0506/sp_esars/)

- Maximal 15 Teilnehmer
- Gruppen zu maximal 3 Studenten
- Anmeldung
  - Michael Schulze / Thomas Kiebel (G29-315)

[http://bode.cs.uni-magdeburg.de/eos/anmeldung/form\\_in.php](http://bode.cs.uni-magdeburg.de/eos/anmeldung/form_in.php)

- Gruppentreffen Fr. 9 - 11 Uhr

