

# PI-4 System Demo

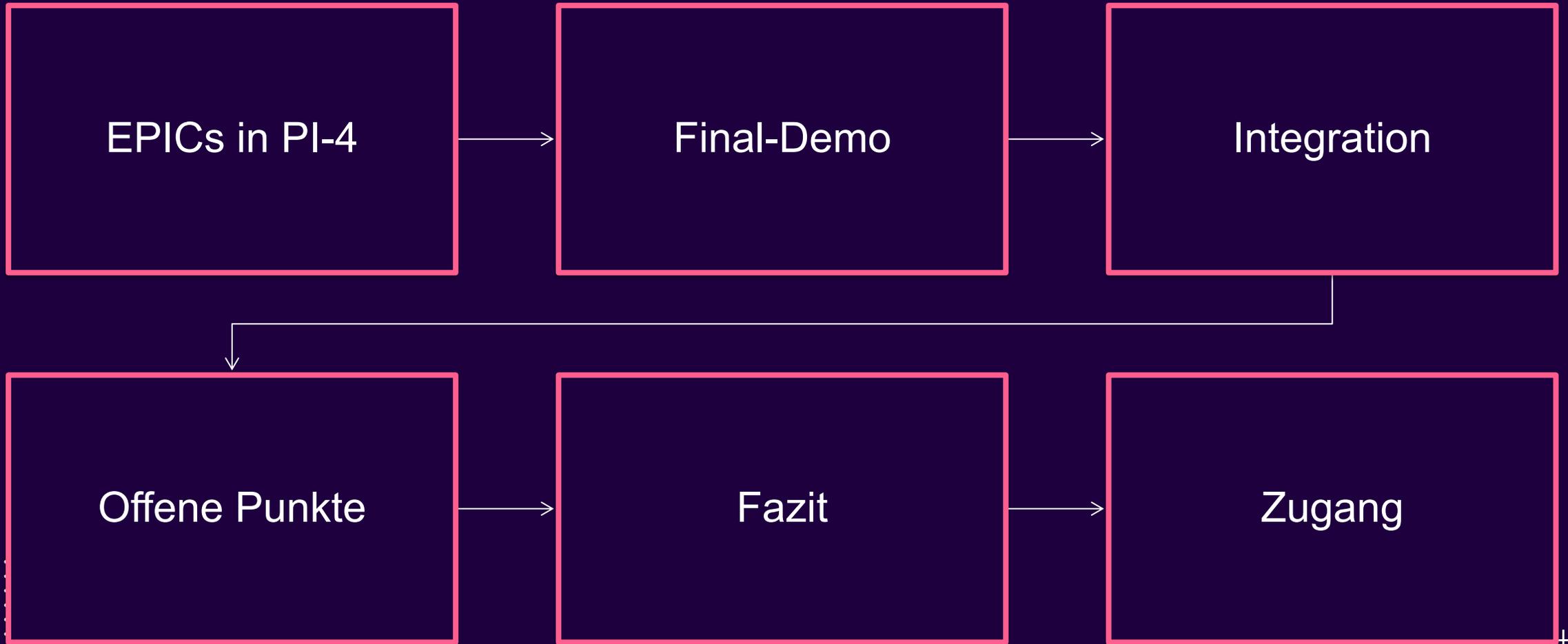
Team: Remote Control

Mitglieder:


Simone Heinrich



# Gliederung



EPICs in PI-4

Final-Demo

Integration

Offene Punkte

Fazit

Zugang



# EPICs in PI-4

EPIC-279 (Überblick/Integration über das package von Speech Command)

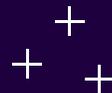
- Integration und Auswahl der geeignetsten Funktionalität aus Speech Command & Remote Control
- Siehe Design Decision 11 in YT

EPIC-280 (Finale Definition der Bewegungslänge)

- Abstimmung zur optimalen Bewegungsdauer – abgestimmt auf Nutzerverhalten und Steuerungslogik
- Siehe Design Decision 12 in YT

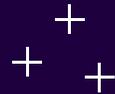
EPIC-282 (Endabnahme Bewegungssteuerung)

- Test aller Bewegungsbefehle mit Use Case, inkl. Feedback, Dokumentation & Testprotokoll
- Siehe Endabnahme-Testprotokoll



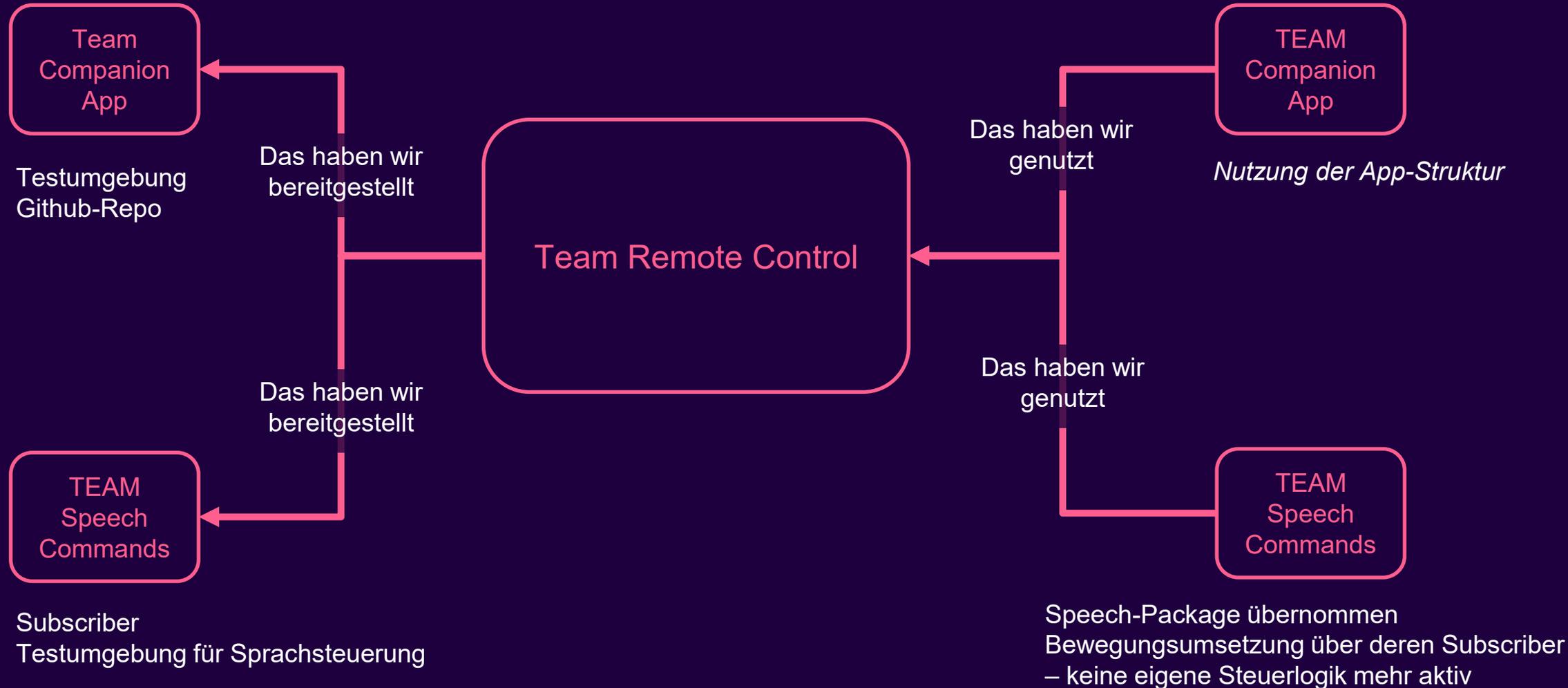


# Final- Demo



# So haben wir integriert

Verantwortung: Websteuerung, Sprachsteuerung, Bewegungslogik



# Das haben wir nicht geschafft (PI-1 - PI-4)

PI	Inhalt	Grund
4	SES25 221 Script für das Bring up	Krankheitsbedingte Abwesenheit + zentrale Bring-Up-Verantwortung wurde vom ART-Team übernommen → eigenes Skript wurde obsolet
4	SES25 228 Endabnahme der Bewegungssteuerung	Kein vollständiger Integrationstest möglich, da die finale Sprachsteuerung nicht auf dem Roboter getestet werden konnte (fehlender Hardware-Zugriff/OpenCR)

# Fazit - Darauf sind wir stolz



## Erfolg 1 Integration & Anpassungsfähigkeit

- Eigene Sprachsteuerung losgelassen
- Entscheidung für Integration über Speech Commands + Companion App
- Verantwortung behalten, Kontrolle abgegeben
- Modularität und Wartbarkeit im Fokus

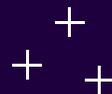
## Erfolg 2 Resilienz im Projektverlauf

- Abwesenheiten
  - technischer Unsicherheiten
  - Abhängigkeiten
- Überblick und Motivation

## Erfolg 3 Technische Vielfalt

Umsetzung drei verschiedener Steuerungskonzepte

- Gamecontroller
- Weboberfläche
- Sprachsteuerung



# Zugang

## GitHub

- GitHub Team Remote Control

## YouTrack

- YT Team Remote Control