

Übungsblatt 4 – PS Echtzeitsysteme SS2004

Ausgabe: 11.05.2004

Abgabe: 25.05.2004

- Theorie: Theoriefragen zu TDL
 - Implementieren Sie das Kontrollprogramm für den fahrbaren Roboter in TDL. Das Programm soll unter der im Aufgabenblock 3 entwickelten E Machine ablaufen.
 - Siehe Angabeblatt zu Beispiel 4
-

Abgabeformat



In Teamarbeit auszuarbeiten.

Name und Matrikelnummer bitte in der README-Datei zum Programm und in den Headern der Quelldateien angeben.

Die Beispiellösung als ZIP an folgende Adresse mailen:
holzmann@softwareresearch.net (mit dem Subject: "[VS]"
unbedingt beachten)

Bei Fragen zu den Übungsaufgaben oder bei sonstigen Problemen bitte wende an Michael Holzmann (holzmann@softwareresearch.net) oder Gerald Stieglbauer (stieglbauer@softwareresearch.net).