

Der c't-Bot ist kein ausgereiftes Produkt, das funktioniert. Ebenso verhält es sich mit dem c't-Sim. Die ersten Wochen wird man sich mit den „Kinderkrankheiten“ beschäftigen müssen. Es müssen Programmteile geschrieben werden, die die Sensordaten richtig interpretieren und sich nicht gleich von jeder Störung aus dem Takt bringen lassen. Die Positionsbestimmung aufgrund der gefahrenen Strecke muss verbessert werden, damit der c't-Bot eine Karte seiner Umgebung erstellen kann.

Erst wenn die „Kinderkrankheiten“ überwunden sind, kann man sich damit beschäftigen dem c't-Bot ein komplexes Verhalten einzuprogrammieren. Davor macht es keinen Sinn, da man nicht mit Sicherheit sagen kann ob ein Fehlverhalten an der Verhaltenslogik oder an der Steuerlogik des c't-Bots vorliegt.

Beim c't-Sim ist es ein bisschen anders. Hier hat man von Anfang an ein funktionierendes Programm. Um optimal damit arbeiten zu können, muss man dieses erweitern, damit man Situationen simulieren kann, auf die der c't-Bot auch in der realen Welt treffen kann. Beziehungsweise man muss den c't-Sim so erweitern, dass er dem Programmierer alle nötigen Daten liefert um Fehler im c't-Bot zu finden.

Aufgrund der vielen Beiträge im Forum kann man sich schnell mit anderen Interessierten besprechen und muss das Rad nicht jedes mal neu erfinden. So kommt man schnell ans Ziel, die Programmierung der Verhaltenslogik. Das Forum hilft ebenso bei der Ausgestaltung des c't-Sim, da sich hier immer wieder neue Anregungen und Lösungen finden lassen.

Bis Roboter so selbstständig werden wie die beiden berühmten Roboter aus „Star Wars“ wird noch viel Zeit vergehen. Aber wenn man sieht, wie ein paar Zeilen Quell-Code ein Stück Hardware zum Leben erwecken kann, glaubt man fast, dass gar nicht mehr so viel fehlt bis wir Roboter haben wie wir sie aus „Star Wars“ kennen.