

Mobiilsed robotid MHK0020 nädalaaruanne		
Gruppi nimi	Tuletõrjujad	Aruande number
Grupi juht	Mikk	2
Grupi liikmed	Ester Uibopuu, Ly Orgo, Illo Jõe, Mikk Luige	Kuupäev
Grupi otsene juhendaja:	Raivo Sell	22.2.11
Aruanne tuleb laadida grupi juhi poolt e-õppe keskkonda vastava nädala juurde. Nädalaaruande tähtaeg on neljapäev kell 9:00 (hilinenud aruanded saavad vähem punkte). Küsimuste korral võtke ühendust juhendajaga: Raivo Sell V308 (6203201)		

Püstitatud ülesanded (juhendajate poolt või eelmise nädala grupi plaanid)

- Roboti üldplaan on ära otsustatud
- Mootorid, sensorid, algoritmi üldskeem on valitud
- IR test

Tehtud tööd (Kirjeldage töökäiku, probleeme, ideid)

- Otsustasime roboti üldplaani
- Sensori valik
- Programmi üldplaan
- Esmased joonised

Tulemused (konkreetsed tulemused ja valmidusaste (algstaadiumis -A, Prototüüp -P, Valmis -V))

- Raam -A
- Programm -A
- Õhukahur -P
- Andurite valik ja paigutus -A

Probleemid (Kiiret lahendamist vajavad probleemid)

- IR andurid, ei tea nende efektiivsust

Grupist sõltumatud (vajavad juhendaja abi/otsust)

- Meil pole IR andurit TSL261
- Ball Caster kolmandaks tugipunktiks
- 3 mootor puudu
*(2x ~60rpm (nt. L149 21:1 6V) +
*1x 25 rpm (pm. sobivad need, mis kodulabori komplektis kasutusel))
- Mikro servo peajaoks, kuna jõud pole olulised siis võib kasutada üks kõik millist robotit
- 6 patarei hoidikut

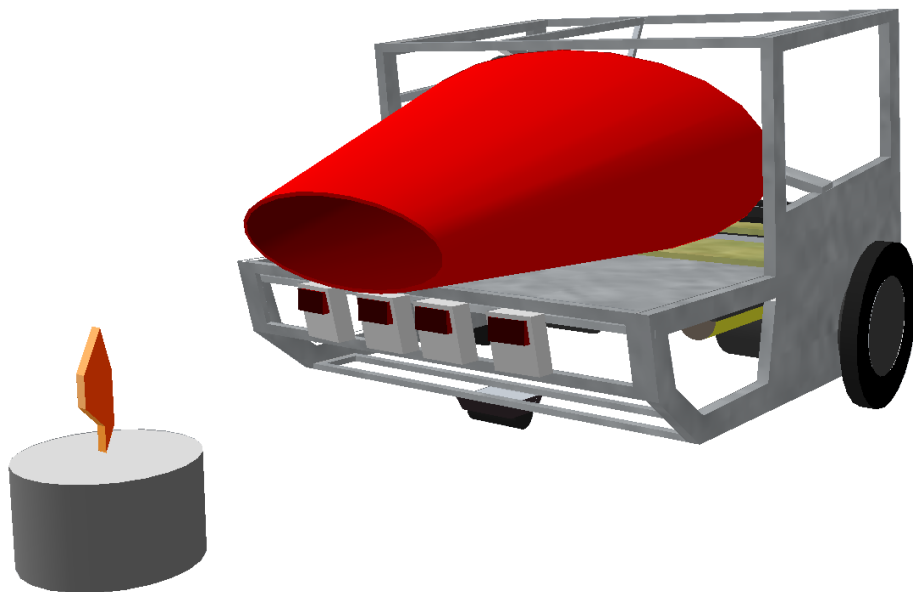
Järgmise nädala tööd (töö nimetus, vajalikud vahendid, planeeritud tulemus koos valmisdusastmega)

- Raami joonistega CNC-sse
- esimesed programmeerimise harjutused

Kommentaariid (jms, mis ei sobi eelpool toodud alajaotiste alla)

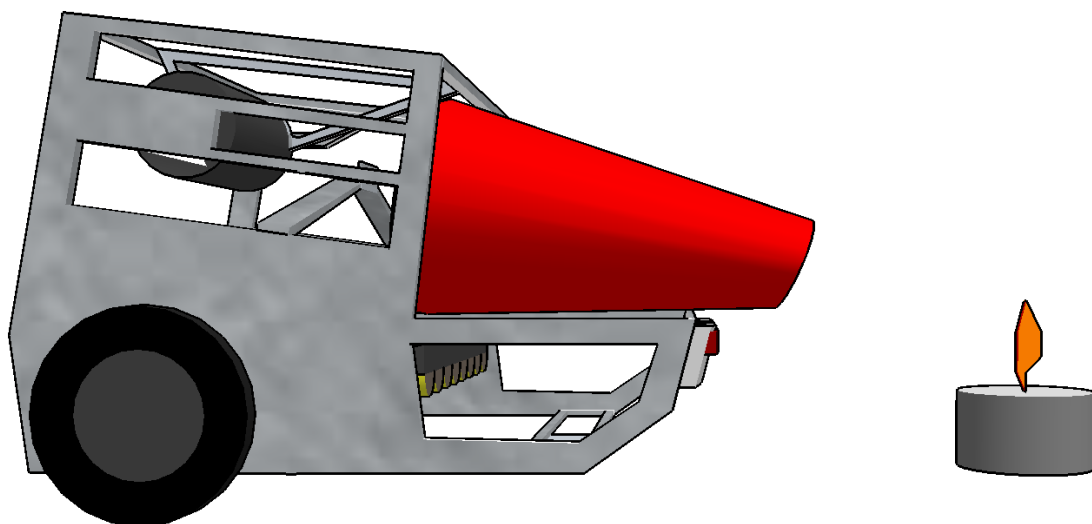
Lisad (graafiline materjal, tabelid, kirjeldused, jne.)

Roboti esialgne graafiline kujutis Photoshop's teostatuna.

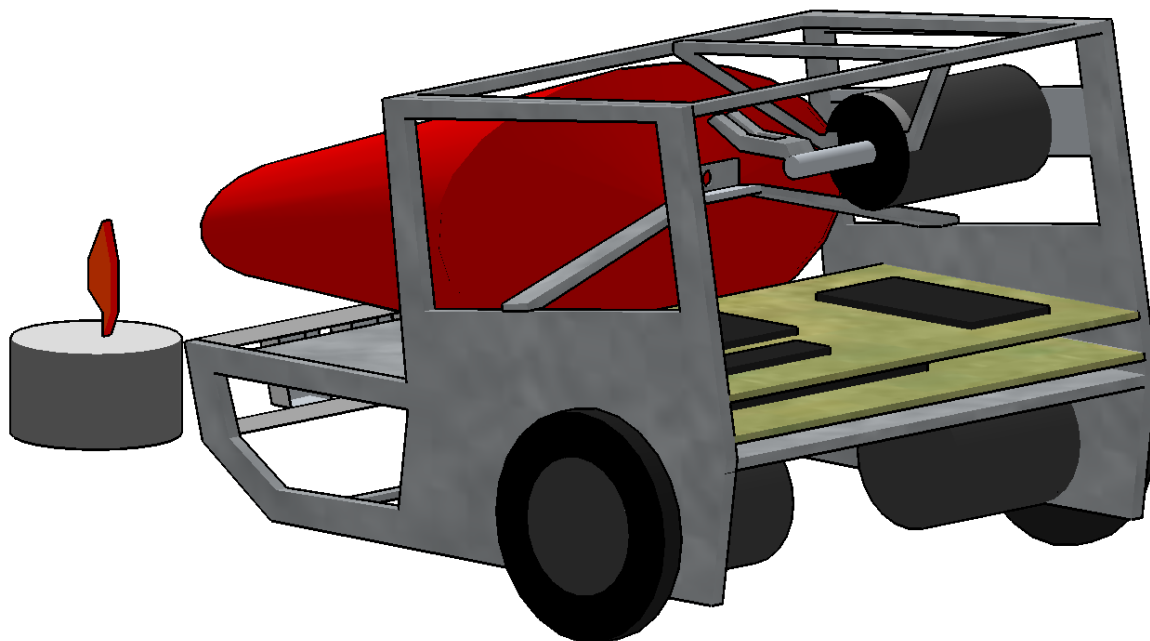


Joonis 1

Esialgne graafiline kujutis robotist, kus näha roboti kuju ja mõningate elementide esialgne paigutus. Mudelid teostatud Photoshop'is.

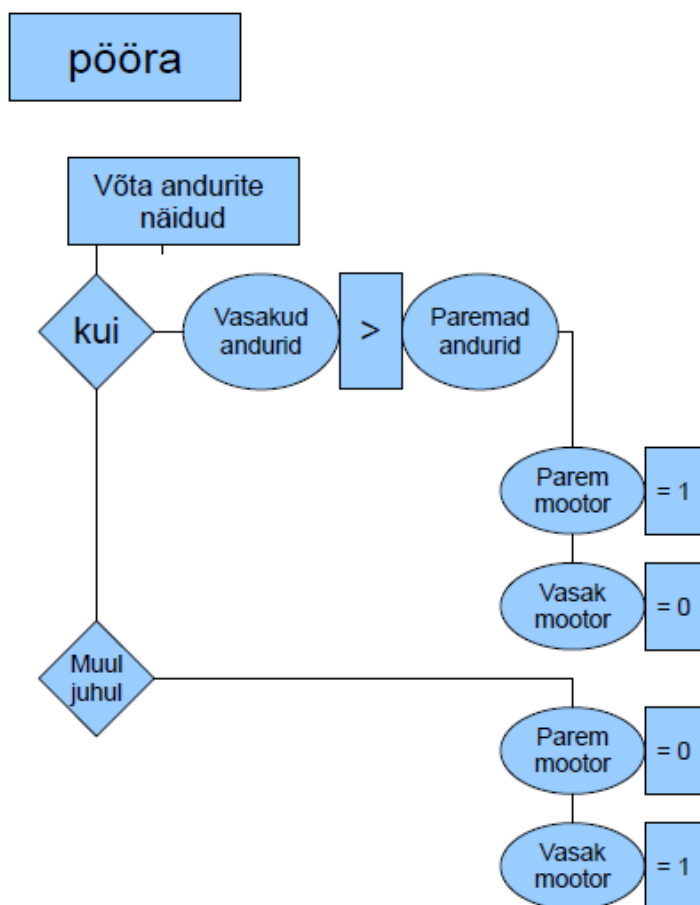


Joonis 2



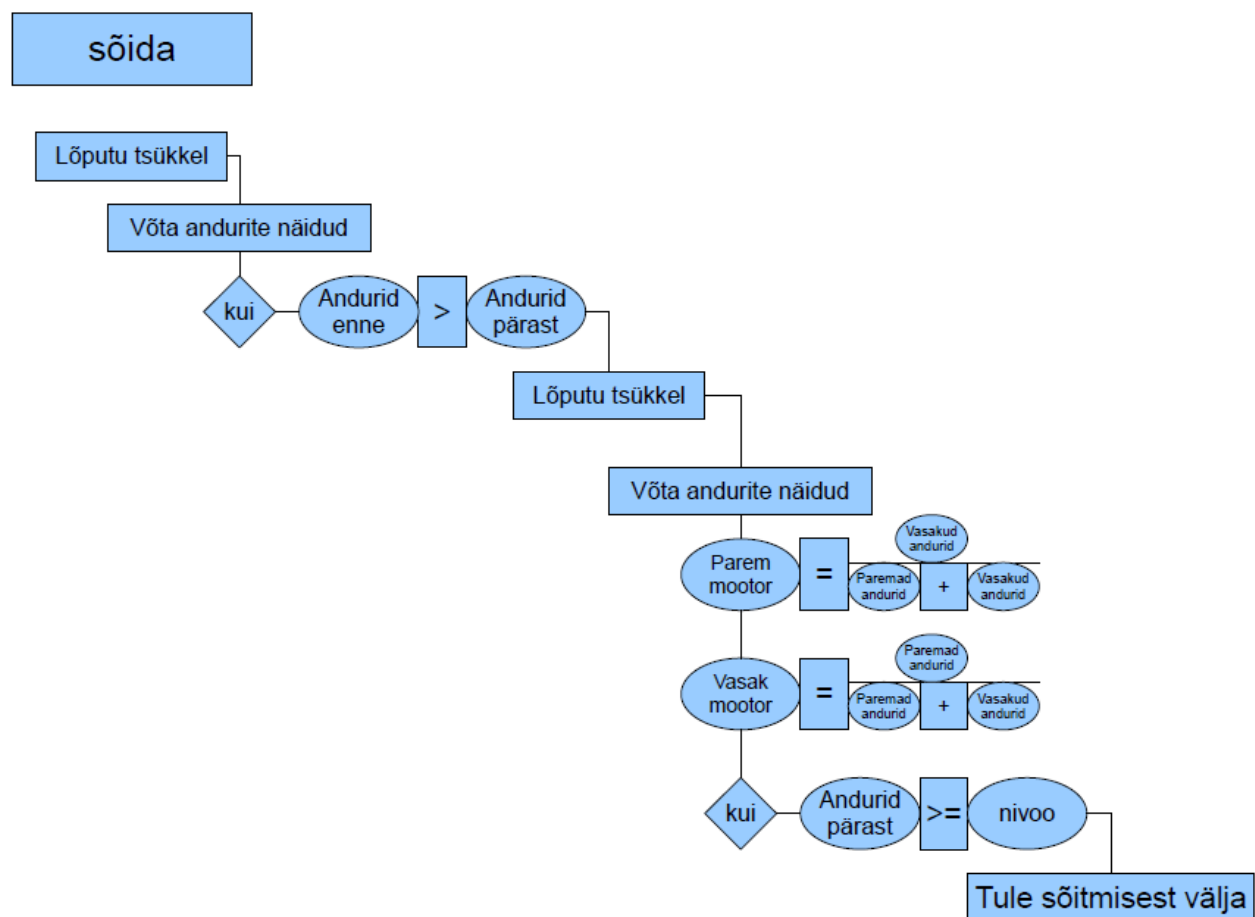
Joonis 3

Programmi esialgne skeem.



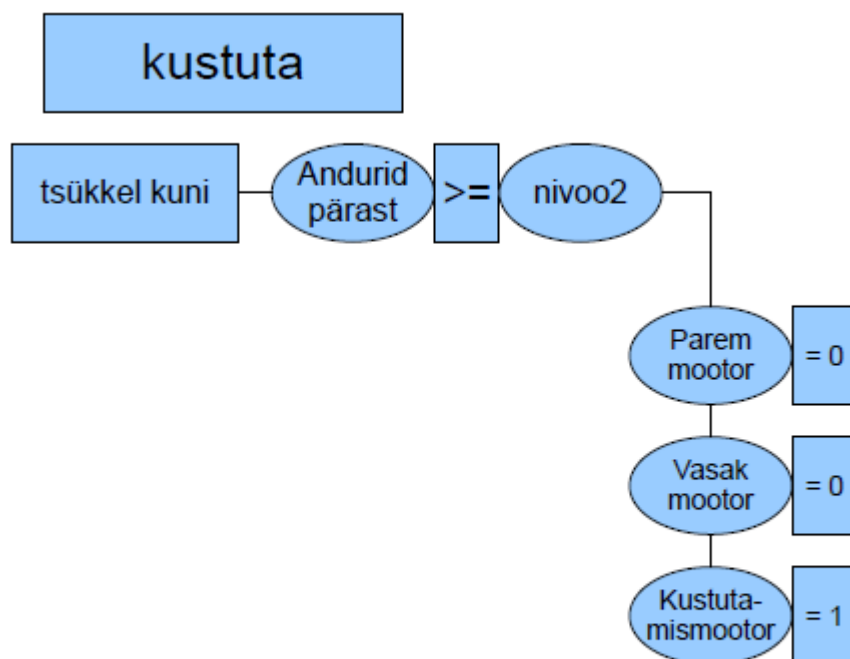
Sele 1

Roboti pöörab suurema anduri näidu poole



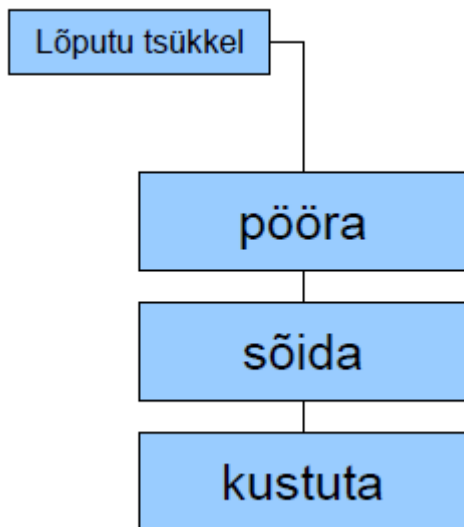
Sele 2

Robot sõidab kuni andurid jõuavad mingi nivooni



Sele 3

Robot kustutab künla



Sele 4
Programmi main-i osa kirjeldus