Aanpassingen 4-op-een-rij software STM32

Door Harm Weerts

**Flipper**

Door een aanpassing in de hardware was de flipper te zwak. De duty cycle is verhoogd naar 65 (was 50) om meer kracht te genereren. Zie “setSolenoidDutyCycle()” in solenoidControl.c.

**Empty slider**

Door een nieuwe assemblage kwamen de muntjes niet goed uit de stacks. De slider posities (de variabele “empty” in vars.c) zijn getuned naar wat de waarden moeten zij op basis van fysieke afmetingen. Daarna is er nog een correctie toegevoegd van 2 mm bij een aantal posities.

**Initialisatie**

De robot blijft in de initialisatie functie hangen, en komt niet toe aan het spelen van een spel. In de functie “initGamePlay()” in gamePlay.c komt de execution nooit bij het versturen van een acknowledge. Dit kan alleen wanneer de “state“ variabele niet gelijk is aan “BOOTUP”. Het is vreemd dat de state niet “BOOTUP” is, aangezien de robot net is aangezet.

Het is tijdelijk opgelost door de check op de state waarde over te slaan, en de robot normaal te initialiseren. Maar er moet wel gekeken worden naar de reden dat de state niet goed staat. Ook kon ik geen informatie vinden over de statemachine, waar is de documentatie van de low-level code?