

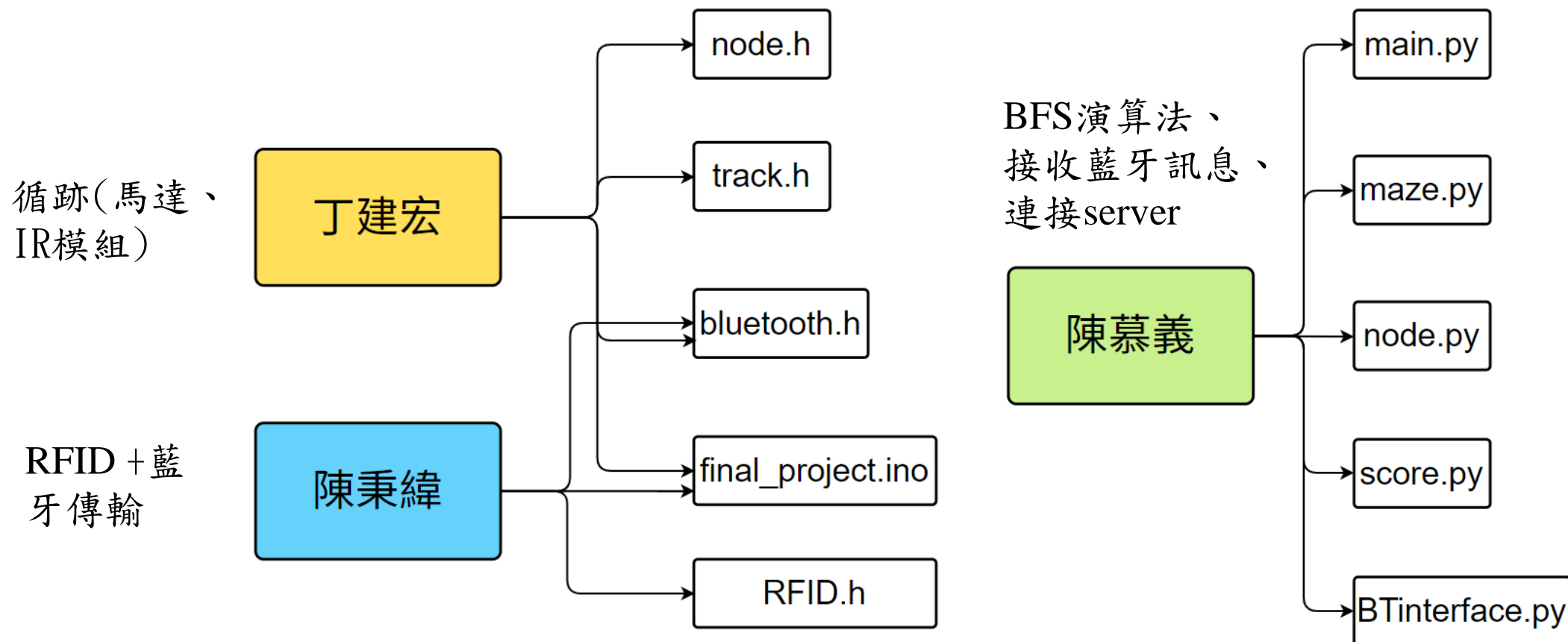


車車課進度報告

組別：週三上午第五組

組員：丁建宏、陳慕義、陳秉緯

程式碼分配



硬體線路組裝、演算法討論、weekly report撰寫：每個人共同負責

目前完成之checklist

▼ 馬達

- ✓ MotorWriting 正常
- ✓ 輪子轉速會隨 IR 變化
- ✓ 直線循跡
- ✓ 正反各繞橢圓形地圖兩圈
- ✓ 完整走完十字地圖

▼ RFID整合

- ✓ 刷RFID後print出UID

▼ 藍牙

- ✓ 電腦有連到藍牙
- ✓ 上行/下行至少一個成功
- ✓ 上行/下行都成功
- ✓ 用藍牙遙控車子(任意形式)

▼ BFS整合

- ✓ 使用模擬地圖，從A走到B，無冗餘步驟
- ✓ 車子在中地圖實際從A走到B，無冗餘步驟

尚未完成之checklist

▼ BFS整合

- ☐ 車子在中地圖實際從A走到B並回傳 B 點 UID 給server
- ☐ 回傳地圖中所有UID給server，且 server 有分數

▼ RFID整合

- ☐ 在行走中刷到RFID
- ☐ 走十字地圖並刷到至少一個RFID

▼ Server教學整合

- ☐ 電腦有連到Server
- ☐ 刷RFID把UID透過python傳給server，並server有分數
- ☐ 行走中把UID傳給server，並server有分數
- ☐ 走完十字地圖並刷到全部RFID

目前遇到的主要問題

 Python部分：

能完成最短路徑、走到最近死巷這兩種BFS，但不知道針對比賽的題目應該怎麼修正才能在時間內獲得最高分。

 Arduino部分：

感覺 Arduino 和硬體的部分應該就是差和藍芽的連接，目前會遇到無法成功連接的問題（主程式部分）

解決過程與預計如何解決

 Python部分：

考慮放棄分數低的點、在分數和距離之間取一個加權、一次多找出幾條路徑再取最高分

 Arduino部分：

這部分應該再檢查有沒有什麼小錯誤發生，因為以往關鍵性的失敗，大概都是因為一些小不拉機的錯誤造成的 😊

甘特圖(自己製作)

