# Perspektivering

Vi har i dette projekt lært og bygge og sammenkoble sensorer og micro-controllere. Ved hjælp af sensorerne har vi givet bilen en form for kunstig intelligens idet bilen er i stand til at reagerer på fysiske ændringer. Dette kan perspektiveres over til mange andre industrier. At kunne sammen kolbe hardware med software og give det mulighed til at reagerer på omgivelserne er grundlaget i næsten alle produkter der indeholder en controller. Det er alt lige fra bilen der reagerer på vejens tilstand og farten der køres med, til køleskabet som benytter en temperatur-sensor til at kontrollerer kulden og sørge for at temperaturen er den samme som den viser på displayet.

Specifikt i vores projekt er det nærliggende at perspektiverer til et køretøj der skal køre en rute selv så effektivt som muligt. Her kunne tænkes på robot-lager hvor kørertøjer skal kører ting fra A til B af samme eller forskellige ruter. Her skal den køre sikkert men samtidig så effektivt som muligt at tingene kommer hurtigst fra A til B. Dette kræver en styring på nogen områder lig vores. Den skal kunne detekterer sving og sørge for at bremse eller sænke hastigheden så den ikke vælter. Der kunne ligeledes forstilles at den også skulle kommunikerer med de andre robotter gennem Bluetooth eller et lignende netværk for ikke at kører ind i andre og samtidig vide hvor den skal hente/afleverer ting.

Generelt egner selve styring vi har lavet til situationer hvor du har behov for at have noget kørende fra A til B. Især hvis du har behov for at give køretøjet en ny rute engang i mellem, men stadigvæk vil have den kører optimalt. Da vores styring husker banen vil den kører langsomt de første par gange, men derefter vil den kører optimalt da den ved hvor der skal bremses og hvor der skal gives gas.