Teori

Electrical

* Mikrokontroller
* Kommunikasjonsbusser
* DC motorer
* PID teori
* Sensorer
* Komplimentærfilter
* Reguleringsteknikk

Mekanical design

* Mekanisk design
* Mekaniske beregninger
* Belte
* Gir
* Bearings
* FEM analyse
* Batteriberegninger
* Balanse
* Fresing, altså hva man må tenke på når man designer deler og

Coding

* Koding i C++
* Android studios

Metode

* Produktanalyse
* Styrkeberegninger med FBD som bestemte motorer
* Design i solidworks
* Styrkeberegninger og materialvalg for hver del
* Software design i deler: Starte med enkel kommunikasjon mellom Loomo og arduino, så lage program for kontroll av motorer, så lage for lesing av sensorer. Så få de til å jobbe sammen.

Resultater

* PID kurver for styring av alle ledd ( uten last siden vi ikke fikk tid til å montere armen før innlevering (kanskje med last men da må vi kjappe oss noe helt vilt)
* Tegninger av deler kanskje?
* Maksimalt stress fra FEM analyse
* Størrelse på batteriet, kanskje estimert batteritid ved hyppig bruk
* Estimert nøyaktighet på ee
* Workspace, reach, maximum load, balance
* Budsjett for deler for å bygge roboten

Todo

* Vi må lage video til innleveringsfristen
* Ferdigstille tegninger for komponenter som trengs (bærende deler kanskje?)
* FBD
* Flow chart
* Uml diagram
* Vi burde lage litt FEM analyse
* Ferdigstille Produktanalysen og sammenlign basert på hvordan det ble hehe

Spørre rudolfsen

* Skal vi bytte mal?
* Skal vi lage et litt annerledes oppsett der vi mer skriver som en prosess «historie» istedenfor den vanlige innledning teori metode osv (Simon og Oliver skal det)?
* Hvor lang burde rapporten være?
* Er det viktig at vi lager tegninger for alle delene vi lager?
* Kan vi lage batteriet mellom innlevering og fremføring?