# Oplevelser ved test af robot.

Vi oplevet at lasersensoren ikke modtog de rigtige målinger ved start af kørsel da gate on the loose blev testede for sig selv. Vi tror at det kan skyldes start værdierne i sensoren overskriver data og der ikke er tid nok til at indhente nye data, så vi tror det bliver bedre når robotten starter fra starten. Mere lavpraktiske ting som robottens strøm og stand af sensor samt lys kan også have påvirket.

Vi oplevede ved et venstresving at de 90 grader ikke passede helt, når robotten kørte ned til gate on the loose.

Vi oplevede at hvis man kørte for hurtigt med followline kunne den ikke altid se hvor den skulle hen hvis den skulle igennem et sving, eller skelne mellem den ene eller anden linje.

Man skal være opmærksom på batteriniveauet, da det kan påvirke performance.