# Konklusion

QRRobot projektet har budt på en række udfordringer undervejs, hvor specielt detektering af klodsers farver har vist sig upålidelig. Den umiddelbare konklusion er, at detekteringen er alt for følsom over for udsving i lysforholdene, samt at et almindeligt kamera ikke er den optimale løsning.

I starten af projektet har nøjagtigheden af en klods placering haft for høj prioritering. Dette kom bl.a. til udtryk ved, at der blev brugt for meget energi på undersøge forskydningseffekten på klodser placeret skråt for kameraet, samt forsøge kun at åbne griberen mindst muligt for at gribe en klods. Problemet består i at der introduceres en række fejkilder som gør at tolerancen for griberen er nødt til at være større. Af fejlkilder kan nævnes: center position på klods via vision, afstand mellem kamera frame og robot frame samt vinklen mellem disse og ikke mindst modellen af selve robotten.

Overordnet set opfylder QRRobot de opstillede krav: aflæse QR, opsamle klods vha. vision og placere klodserne efter mønstre fra QR kode. Dog har farvegenkendelsen vist sig at være mangelfuld.