Yderligere diskussion

Udfordringer og erfaringer

Igennem projektet har der været et par udfordringer som har haft en stejl kurve at komme udenom men også givet os den erfaring der skal bruges for løse de diverse udfordringer. Dette diskuteres kort i følgende afsnit:

1. Motor kalibrering
   1. Der er under brug af robotten ofte sket overload af nogle af robotten motorer. Dette gør at vi har været nødt til at genstarte de eventuelle tests der har kørt når overload er sket. For at ”resette” robotten og fjerne overload fejlen bliver man nødt til at hot plugge robotten og starte forfra. Måden hvorpå vi kan være på forkant for overloading, er ved at kalibrer motorerne så begge motorer i de forskellige joints er i sync og kører på samme måde.
2. Kamera placering
   1. Selve placeringen af kameraet på den fastmonterede stålramme har ikke været ens på alle robotter hvilket har medført at vores tests af robotten har været inkonsistent ift. hvilken robot vi har kunne bruge. Dette gjorde at vi har prøvet at tilpasse vores udregninger og kode så det passer til den individuelle robot vi har siddet med. Det har været en stor udfordring at komme uden om dette problem da vi en dag lavede perfekte tests og så dagen efter fejlede det hele. Vi har her erfaret at vi er nødt til at tjekke op på kameraets reelle placering når vi har fat i en ny robot, så origo ud fra kamera framet passer til de parametre som vi køre vores robot med.
3. Lyssætning