

CDIO-projekt

LEGO-robot

Gruppe nr.: 4
Rapport nr.: 7 (status 4)
Livscyklus fase: Eksekvering
Plan status: Følges



Afleveret via CampusNet

s042067 - Clausen, Per Boye
 Initialer: PC — Projektleder



Afleveret via CampusNet

s070162 - Kronborg, Jeppe
 Initialer: JK



Afleveret via CampusNet

s093482 - Brix, Terkel Thorbjørn
 Initialer: TB



Afleveret via CampusNet

s083117 - Andersen, Morten Hulvej
 Initialer: MA — Stedfortræder



Afleveret via CampusNet

s093478 - Hansen, Mathias
 Initialer: MH

Krav og mål

1

1.1 Succeskriterier

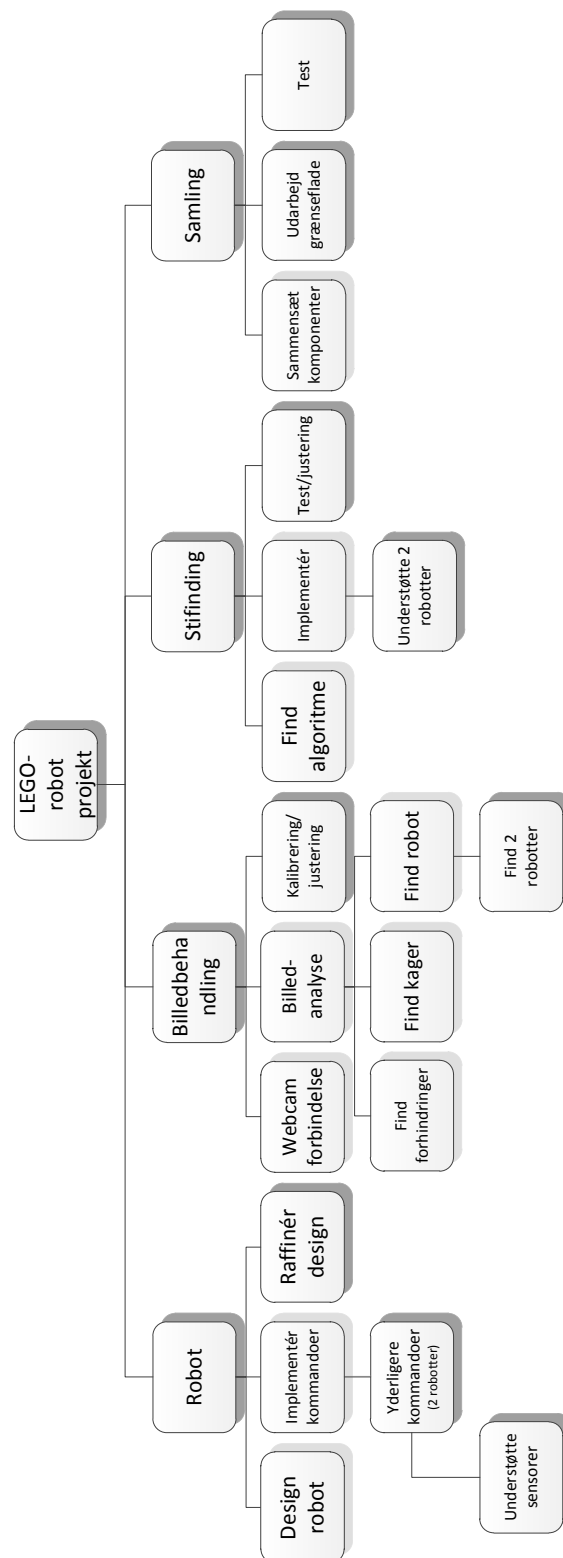
1. Aflevering af alle afleveringer rettidigt
2. 1 robot konstrueret med Lego Mindstorms NXT, kan modtage kommandoer via Bluetooth.
 - (a) Robotten skal kunne opsamle 'kager' – røde terninger – og flytte disse.
3. PC-applikation skal styre opsamling og flytning af 'kagerne':
 - (a) Billedtagning og -behandling
 - i. Bestem position og retning for robot
 - ii. Bestem positioner for kager
 - iii. Bestem positioner for forhindringer
 - (b) Stifindingsalgoritme
 - i. Bestem rute fra robot til kage – uden om forhindringer – ud fra positioner
 - (c) Kommunikation med robot
 - i. Diriger robot ad bestemt rute vha. Bluetooth kommunikation
 - (d) Styring (vha. ovenstående)
 - i. Lokalisér kager, robot og forhindringer på banen
 - ii. Diriger robot til én kage – uden om forhindringer – og saml kagen op
 - iii. Diriger robot uden for banen – stadig uden om forhindringer – og læg kagen
 - iv. Gentag, så længe der er kager på banen

1.2 Mål

Prio	Mål
1	2 robotter til at udføre opgaven i fællesskab. Robotterne må ikke kollideres eller gå efter samme "kage".
2	Fejlhåndtering – sikkerhed for at undgå forhindringer, kalibrere billedbehandling mv.
3	Mulighed for at håndtere kager og/eller forhindringer, der bliver flyttet.
	<ul style="list-style-type: none">• 1. plads i konkurrencen

Løsningsstrategi

2



Figur 1: illustreret løsnings strategi. Aktiviteter med lys skygge er gennemarbejdet.

Opdatér

2.1 Bemærkninger til løsningsstrategi

Der er fokuseret på overordnede aktiviteter i illustrationen.

Projektet er delt op i 4 overordnede områder; robot, billedbehandling og stifinding, hvilket vil danne basis for uddelegering af ansvarsområder – foruden samling af systemet, hvor komponenterne bringes sammen til et funktionelt system.

Projektplan

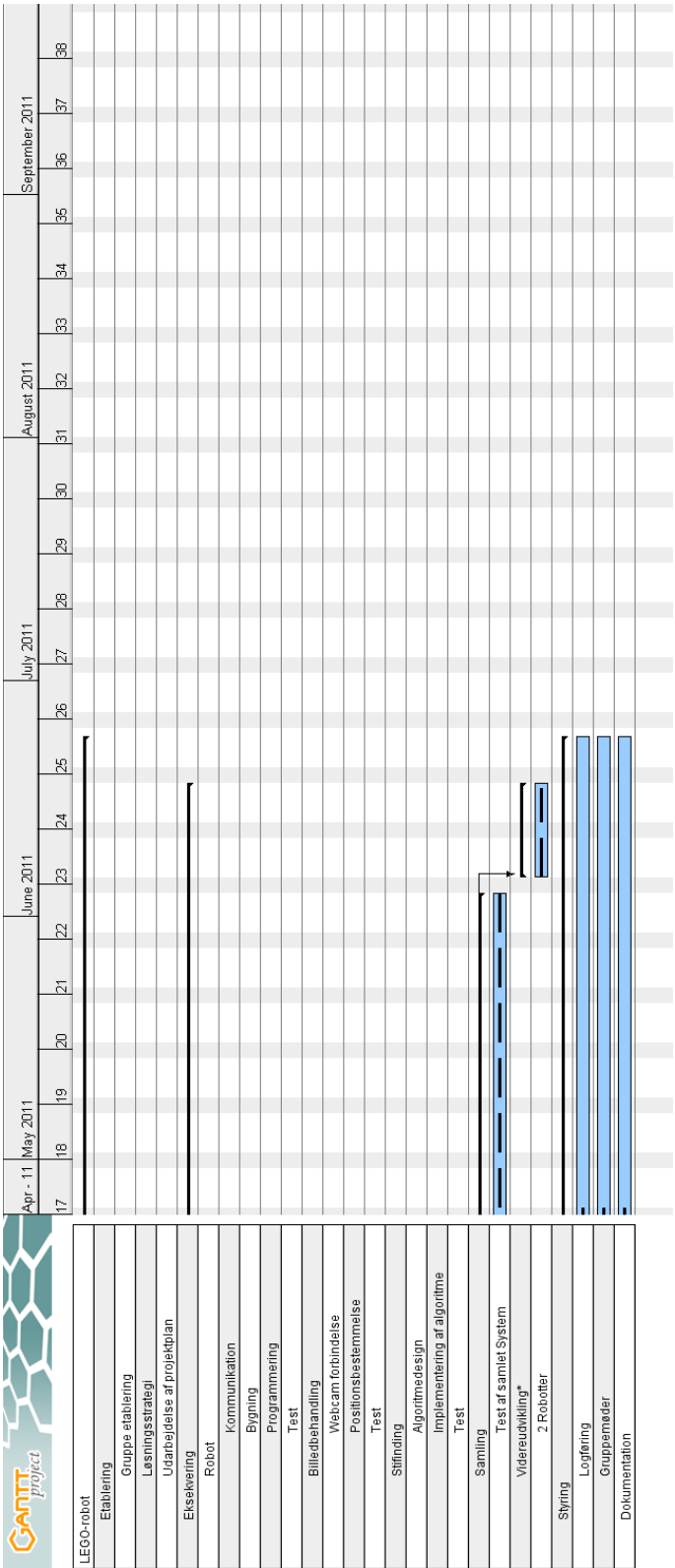
3

	Ansvarlig	Deltager	Estimat
Udfyldt: 2011-04-25	(Init.)	(Init.)	(mandetimer)
LEGO-robot			765
Etablering			50
Gruppe etablering	Alle	Alle	
Løsningsstrategi	PC	JK,PC	
Udarbejdelse af projektplan	PC	JK,PC	
Eksekvering			585
Robot	MA,TB	MA,TB	75
Bygning			20
Programmering			15
Kommunikation			40
Billedbehandling	PC	PC	130
Webcam forbindelse			15
Positionsbestemmelse			75
Kalibrering			40
Stifinding	MH,JK	MH,JK	80
Algoritmedesign			30
Implementering af algoritme			50
Samling	PC,MA	Alle	200
Test	JK	Alle	100
Test af samlet system			100
Styring	PC,MA		50
Logføring	MA	Alle	20
Gruppemøder	Alle	Alle	30
Dokumentation	MA	Alle	80

3.1 Bemærkninger til projektplan

Tidsplan

4



Figur 2: Tidsplanen for projektet

4.1 Kommentarer til tidsplan

Tidsplanen er ikke helt blevet overholdt. Det er lykkedes at få et fungerende system klar til konkurrencen, men der er enkelte uhensigtsmæssigheder og kvalitetsmæssige problemer.

Aktiviteterne Logføring, gruppemøder og dokumentation er sket løbende over hele projektperioden, og bliver ikke fulgt på samme måde som de egentlige udviklingsaktiviteter.

*Videreudvikling betegner opfyldelse af projektets mål, efter succeskriterierne er opfyldt.

Opfølgning

5

Se tabel 1 på den følgende side.

5.1 Bemærkninger til projektstatus

Det er lykkedes at komme til at køre med 2 robotter, men der er stadig enkelte mangler – både omkring funktionalitet og kvalitet.

Der er brugt flere ressourcer end oprindeligt estimeret værende til rådighed. Dette skyldes dels estimeringer omkring fordelingen mellem aktiviteter, samt ekstra indsats uden for skema – bl.a. i weekender.

Udfyldt: 2011-06-24		13 ugers									
Dato	02-feb	23-feb	23-mar	30-mar	20-apr	25-apr	19-maj	30-maj			
									6	7	
Milestones	1	(SC1) 2	(SC2) 3	4	5	status 2	Full Cycle	SGR 3 afl			
Bemærkninger	Grp etab.	SGR 1 afl	SGR 2 afl	Design klar	Komponenter klar	Status 2 afl					
Rest. Kal. dage	142	121	93	86	65	60	36	25			
Forbrugt kal. til dato	0	21	49	56	77	82	106	117			
Færdigg.grad forv. (%)	0	10	25	29	40	40	56	60			
Færdigg.grad fakt. (%)	0	8	22	32	53	55	62	62			
Kval.mål forv. (%)	0	9	26	30	42	42	50	50			
Kval.mål fakt. (%)	0	-	-	-	48	48	56	56			
Ress. t. rådig. (m.timer)	900	802	672	640	542	542	477	477			
Ress. behov (m.timer)	765	704	597	520	360	344	291	291			
Ress. forbrugt (m.timer)	0	43	183	208	264	295	354	356			
		3 ugers									
Dato	06-jun	14-jun	15-jun	20-jun	24-jun						
						12					
Milestones	8	9	10	11	DEADLINE						
	Mål fastsat	Status 4	Full cycle 2-robot	Konkur.							
Rest. Kal. dage	18	10	9	4	0						
Forbrugt kal. til dato	124	132	133	138	142						
Færdigg.grad forv. (%)	63	75	77	90	100						
Færdigg.grad fakt. (%)	66	75	77	87	95						
Kval.mål forv. (%)	54	66	70	99	100						
Kval.mål fakt. (%)	57	67	69	90	94						
Ress. t. rådig. (m.timer)	445	347	315	87	0						
Ress. behov (m.timer)	260	191	176	99	0						
Ress. forbrugt (m.timer)	425	613	686	885	974						

Tabel 1: Opfølgning

Kvalitet

6

Udfyldt: 2011-06-24	Kvalitetsmål	Vægt (%)	Opfyldt jf. tidsplan (%)	Faktisk på dato (%)
LEGO-robot		100%	100%	94%
Etablering		25%	100%	100%
Gruppe etablering				
Løsningsstrategi				
Udarbejdelse af projektplan				
Eksekvering		75%	100%	92%
Komponenter		50%	100%	94%
Robot		33%	100%	90%
	Præcision*		100%	90%
	Taber ikke kager		100%	90%
Billedbehandling		33%	100%	98%
	Korrekt ID af objekter		100%	100%
	Kage pos. +/- 3cm		100%	100%
	Robot pos. +/- 3cm		100%	100%
	Robot vinkel +/- 5°		100%	100%
	Filtrerer „støj“		100%	100%
	Kan kalibreres effektivt		100%	90%
Stifinding		33%	100%	93%
	Finder sti hver gang		100%	90%
	Ændrer ikke væsentligt mening		100%	90%
	Finder en effektiv sti		100%	100%
Samling		50%	100%	90%
	Robotten rammer aldrig forh.		100%	90%
	Behandler altid samme kage		100%	90%

Hvor vægtningen ikke er angivet, vægtes der ligeligt.

*Grundlaget for angivelse af et konkret mål for præcision har ikke været været til stede, tilsvarende gælder for behandlingstid mv, som derfor er udeladt.

Med „Behandler altid samme kage“ menes, at robotten, hvis den først er sendt på vej mod en kage, ikke „ændrer mening“ om, hvilken kage der skal behandles.