

# 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

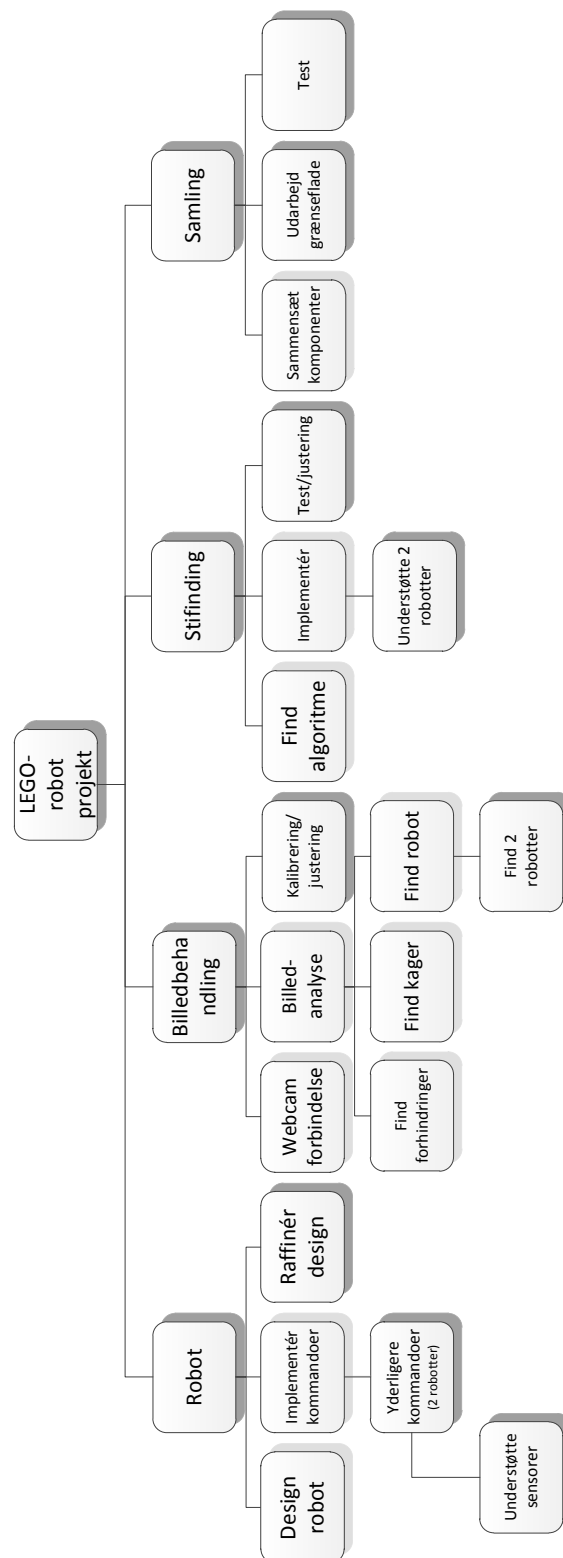
## 1.2 Mål

Prio	Mål
------	-----

- |   |   |
|---|---|
| 1 | 2 robotter til at udføre opgaven i fællesskab. Robotterne må ikke kollideres eller gå efter samme "kage". |
| 2 | Fejlhåndtering – robot i stand til at undgå forhindring vha. egne sensorer og kommunikere tilbage til PC. |
| 3 | Mulighed for at håndtere kager og/eller forhindringer, der bliver flyttet.                                |
| • | 1. plads i konkurrencen   |

## Løsningsstrategi

2



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

## 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.

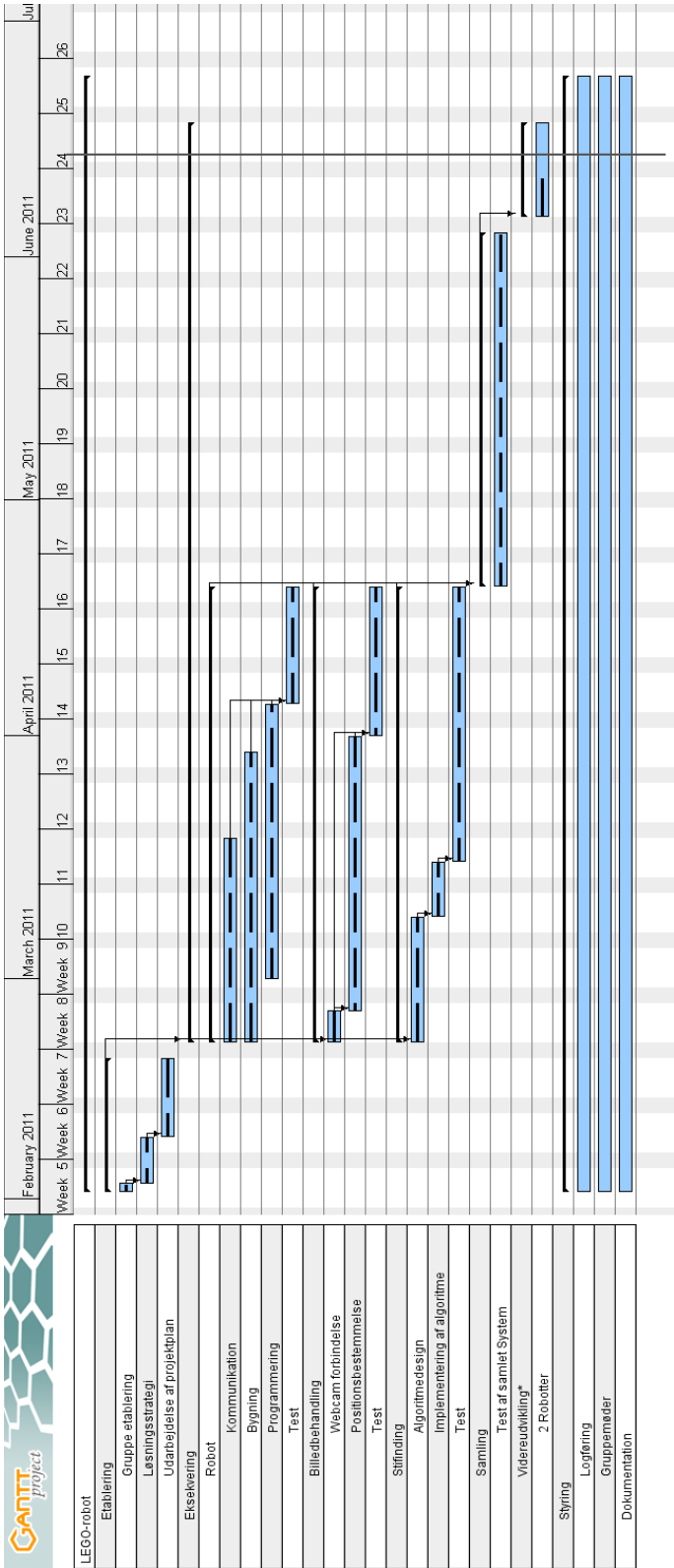
## Projektplan

3

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

### 3.1 Bemærkninger til projektplan

Tidsplan



Figur 2: Tidsplanen for projektet

#### 4.1 Kommentarer til tidsplan

Fremskridt på den nuværende aktivitet – at få 2 robotter til at køre – er estimeret til at være ca. halvvejs. På nuværende tidspunkt er varigheden af færdiggørelsen meget svær at vurdere helt konkret.

Tidsplanen bliver indtil videre overholdt med små afvigelser. Den fremtidige plan er fokuseret på at få 2 robotter til at samarbejde.

Aktiviteterne Logføring, gruppemøder og dokumentation sker 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

Den opnåede full cycle bygger på nogle forsimplinger – kager bliver ikke altid samlet helt korrekt op.

Systemet er dog i stand til at køre kontinuert med et vilkårligt antal kager, hvor alle kager efterhånden bliver transporteret ud af banen.



Udfyldt: 2011-06-13									
13 ugers									
Dato	02-feb	23-feb	23-mar	30-mar	20-apr	25-apr	19-maj	30-maj	
	1	(SC1) 2	(SC2) 3	4	5	status 2	6	7	
Milestones	Grp etab.	SGR 1 afl	SGR 2 afl	Design klar	Komponenter klar	Status 2 afl	Full Cycle	SGR 3 afl	
Bemærkninger									
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	17-jun	20-jun	24-jun			
	8	9	10	11	12	13			
Milestones	Mål fastsat	Status 4	Full cycle 2-robot	Generalpr.	Konkur.	DEADLINE			
Rest. Kal. dage	18	10	9	7	4	0			
Forbrugt kal. til dato	124	132	133	135	138	142			
Færdigg.grad forv. (%)	63	75	77	80	90	100			
Færdigg.grad fakt. (%)	66	75							
Kval.mål forv. (%)	54	66	70	90	99	100			
Kval.mål fakt. (%)	57	67							
Ress. t. rådig. (m.timer)	445	347	315	152	87	0			
Ress. behov (m.timer)	260	191							
Ress. forbrugt (m.timer)	425	613							

Tabel 1: Opfølgning

## Kvalitet

6

Udfyldt: 2011-06-13	Kvalitetsmål	Vægt (%)	Opfyldt jf. tidsplan (%)	Faktisk på dato (%)
<b>LEGO-robot</b>		<b>100%</b>	<b>66%</b>	<b>67%</b>
<b>Etablering</b>		<b>25%</b>	<b>100%</b>	<b>100%</b>
Gruppe etablering				
Løsningsstrategi				
Udarbejdelse af projektplan				
<b>Eksekvering</b>		<b>75%</b>	<b>55%</b>	<b>56%</b>
<b>Komponenter</b>		<b>50%</b>	<b>60%</b>	<b>67%</b>
<b>Robot</b>		<b>33%</b>	<b>60%</b>	<b>50%</b>
	Præcision*		60%	60%
	Taber ikke kager		60%	40%
<b>Billedbehandling</b>		<b>33%</b>	<b>71%</b>	<b>75%</b>
	Korrekt ID af objekter		75%	80%
	Kage pos. +/- 3cm		75%	80%
	Robot pos. +/- 3cm		75%	80%
	Robot vinkel +/- 5°		75%	80%
	Filtrerer „støj“		75%	80%
	Kan kalibreres effektivt		50%	50%
<b>Stifinding</b>		<b>33%</b>	<b>50%</b>	<b>75%</b>
	Finder sti hver gang		50%	75%
	Ændrer ikke væsentligt mening		50%	70%
	Finder en effektiv sti		50%	80%
<b>Samling</b>		<b>50%</b>	<b>50%</b>	<b>45%</b>
	Robotten rammer aldrig forh.		50%	40%
	Behandler altid samme kage		50%	50%

*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.

## Risici

7

Risikofaktor	Sandsynlighed	Effekt
	(%)	(3/2/1)
Deltager pludseligt syg i mere end 1 uge	5%	1
Gruppen mister et medlem	2%	2
Grundlæggende designfejl	5%	2-3