

Verkefni 5 Linsensor linetracking 10% af lokaeinkunn

Róbot á að fylgja línu sem er sjá borð. Munið að setja neyðarofa á fjarstýringu og á vélmenni.

Setjið upp línu-sensora, þeir eru 3, notið sample program- Line followe Triple Sensor line tracking til að koma ykkur af stað ☺ og UltraSonic Range Modul. Lesið vel og kynnið ykkur efni þessa síðu :

http://www.education.rec.ri.cmu.edu/previews/robot_c_products/teaching_rc_cortex_v2/?_ga=1.245411399.2101105766.1426592875

lesið vel allt um Sensing- Line Tracking .

Byrjið á því að gera sauðakóða og flæðirit <https://www.draw.io/>.

Hér eftir skulu öll verkefni vera þannig að hægt sé að stöðva vélmenni með því að þrýsta á einhvern takka á fjarstýringu og neyðarrofa á vélmenni.

Gerið flæðiritið í <http://draw.io> þegar búið farið í File-export as - image

Skilið vido af vélmenni leysa þrautinar setjið á YouTube og skilið slóð á videóið í Innu