Reunião Festo – 19/07/2016

Possíveis Estratégias e coisas a fazer:

* Instalar os sensores no robô (cor e indutivo)
* Conseguir utilizar a câmera
* Providenciar a garra
* Providenciar os discos
* Utilizar visão para realizar ajuste na trajetória até o disco
* Criação de mapas para determinar as áreas da arena
* Lógica Fuzzy
* Algum algoritmo de trajetória?

Módulo A:

* Pegar disco e deixar a área para não bagunçar os outros
* Mapear pontos na arena para utilização da odometria
* Aplicação de Lógica Fuzzy
* Utilizar as linhas pretas para correção de posição

Módulo B:

* Visão para identificar os discos que já estão na área de distribuição
* Identificar as áreas de estoque e distribuição
* ‘Aprender’ a posição dos discos de cada cor no estoque
* Sensor indutivo

Módulo C:

* Mapear a arena e identificar a posição inicial dos discos
* Algoritmos de busca e ordenação para organizar os discos nas áreas específicas

Próxima Reunião:

Sexta – 22/07/2016 às 9h30