

# Robot2

Margeir og Torfi

31. janúar 2017

## Efnisyfirlit

<b>1</b>	<b>Lýsing</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Vélbúnaður</b>	<b>3</b>

## 1 Lýsing

Þessi róboti mun nota two sonic sensora til að aka áfram þar til að hann kemur að hlut, þá mun hann mæli hvað hluturinn er stór og eftir stærð hans mun róbotinn ákveða hvort hann tekur hlutinn upp, ýtir honum, eða beygir og heldur áfram að aka. Að lokum mun hann koma aftur þar sem hann byrjaði.

Sonic Sensorarnir tveir eru notaðir til að kanna ummálið á hlutum fyrir framan þig, sem ákveður hvort að eigi að taka hann up eða ekki. Í staðinn fyrir fjögur hjól eru þrjú, tvö á hliðunum og eitt aftan á sem gerir honum auðveldara fyrir að gera krappar beygjur og einnig fyrir betri fínhyfingar.

Róbotar eins og þessir geta verið notaðir í ýmislegt eins og ef maður hefur tapað eitthverju á þröngum stað eða ofan á þunnum ís sem maður mundir ekki vilja að stíga á. Þar getur maður sent róbótann þar sem hann er minni, léttari og kemst auðveldlega á staði sem flest fólk ætti í stökustu erfiðleikum að komast á.

Einnig getur maður notað hann til að mæla herbergi áður enn maður byrjar framkvæmdir, eins og þegar maður ætlar að leggja parket eða teppi. Líka getur maður notað hann til að fara á myrka staði og kanna aðstæðurnar áður enn maður fer inn.

## 2 Vélbúnaður

Vél/rafbúnaður	Spenna	Viðnám	Fjöldi
Vex Cortex Microcontroller			x1
Vex 239 motor	7,2V		x5
Vex Ultrasonic Sensor			x2