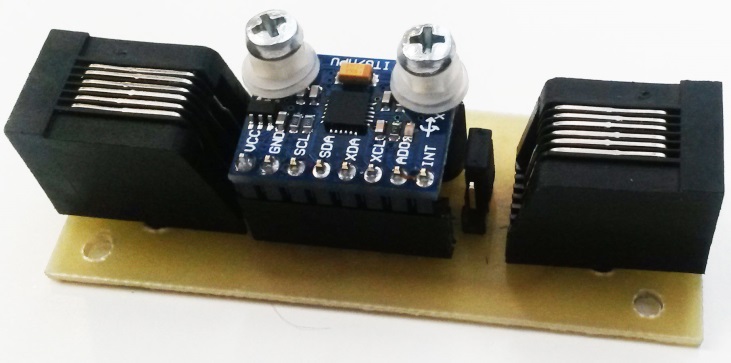
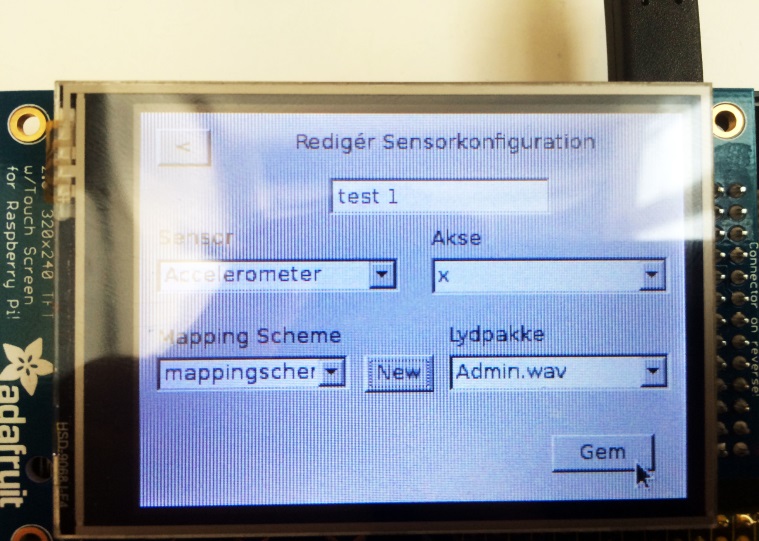
# Resultater og diskussion

Største delen af projektet er implementeret. BodyRock3000 er defineret som et digitalt instrument der skal afspille lydsamples og genere MIDI-toner på baggrund af blandt andet et accelerometer. Systemet skal fungere trådløst mellem de to to enheder Body og Rock for at brugeren får de rette udfoldelsesrammer for at bevæge sensorne. Indstillingen af systemet skal ske via. brugervenlig grænseflade på Rock.

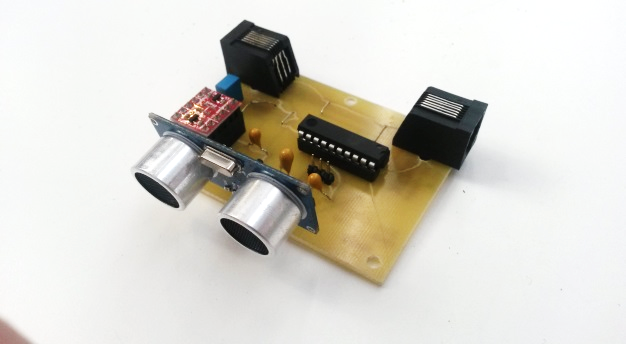
På billederne nedenunder med der ses de forskellige hardware-dele vi har nået at implementere. På næste side ses der hvad der blev færdigt overordnet.



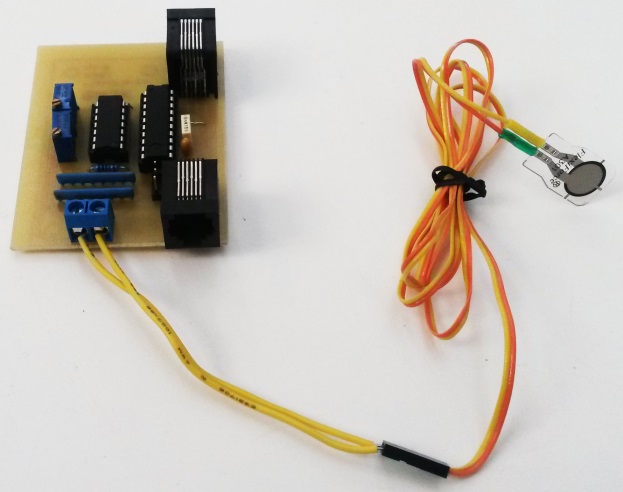
*Figur 4 Gyroskop*



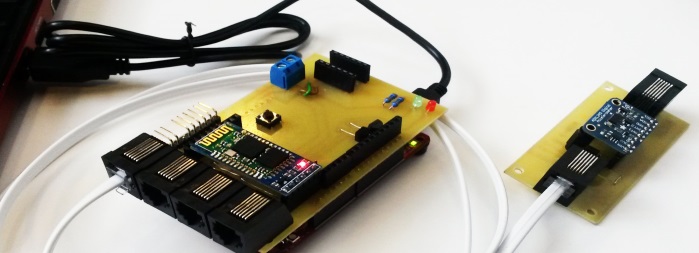
*Figur 6 Rock. GUI på Raspberry Pi.*



*Figur 5 Proximity-sensor*



*Figur 3 Tryksensoren*



*Figur 2 Body. PSoC’en med shield og bluetooth-modul til venstre og accelerometer til højre. Forbundet gennem I2C med ethernetkabel.*



*Figur 1 Rock: Øverst: Højtaler. Venstre: Raspberry Pi og skærm. Højre: Bluetooth receiver.*

|  |  |
| --- | --- |
| **Færdiggjort** | **Mangler** |
| GUI på Raspberry Pi. | Forbindelsen mellem Rock controlleren og Body controlleren MED presets |
| Databank skelet | Presets generelt (manglende systemarkitektur på body fx) |
| Sensorkonfiguration + Mapping Scheme | Dele af DataBank/GUI (forbind/autoforbind-knap mangler blandt andet) |
| Rock Controller | Implementering af yderligere sensorer – kun én kan sættes til, og kun et accelerometer kan tilsluttes. Der mangler: gyroskop, proximity-sensor, tryksensor. |
| Trådløs kommunikation | Forsyningsprint til body (batteri) |
| Accelerometer-sensor | Tænd/sluk funktion body/rock |
| Body Controller | ’Dragten’ Body skal sættes på |
| Linux MIDI Sampler | Lydpakker |
| Forbindelse mellem Body og Rock **næsten** færdig.  Den sender sensordata. | Forbindelse mellem MIDI-adapter og Rock-Controller. |

I starten valgte vi bruge Devkit-8000 da vi ikke var bevidste om at ALSA ikke kunne bruges på denne platform, så man kunne have sparet en del tid og kræfter hvis man havde valgt Raspberry Pi fra dag 1.

Ud fra projektformuleringen mener vi at vi har nået størsedelen af de mål der var blevet sat. Det der mangler at blive implementeret er noget man sagtens kunne lave i fremtiden fordi de væsentligste ting er på plads.