

---

# Grupp 1

Zimon Moudi, Gustav Löfqvist, Sebastian Ling

# Inledning & Problemformulering

- Kartläggning
  - ✓ Autonoma robotar
  - ✓ Tekniska lösningar
- Varierande miljöer
  - ✓ Pålitlig hårdvara
  - ✓ Effektiv, smart, flexibel mjukvara
  - ✓ Symbios





# Hårdvarusystem

---

## MaixPy M1S

- Intelligent kärna (Datorvision)

## Arduino-mikrokontroller (ESP8266 / ESP32)

- Motorstyrning och rörelsestyrning
- Kommunikation

## Motor och servo

- Motor x2
- Alt. Motor + servo

## Sensorer

- Kamera (MaixPy dock), övriga?



# Beteendesystem

---

## Visions Granskande System

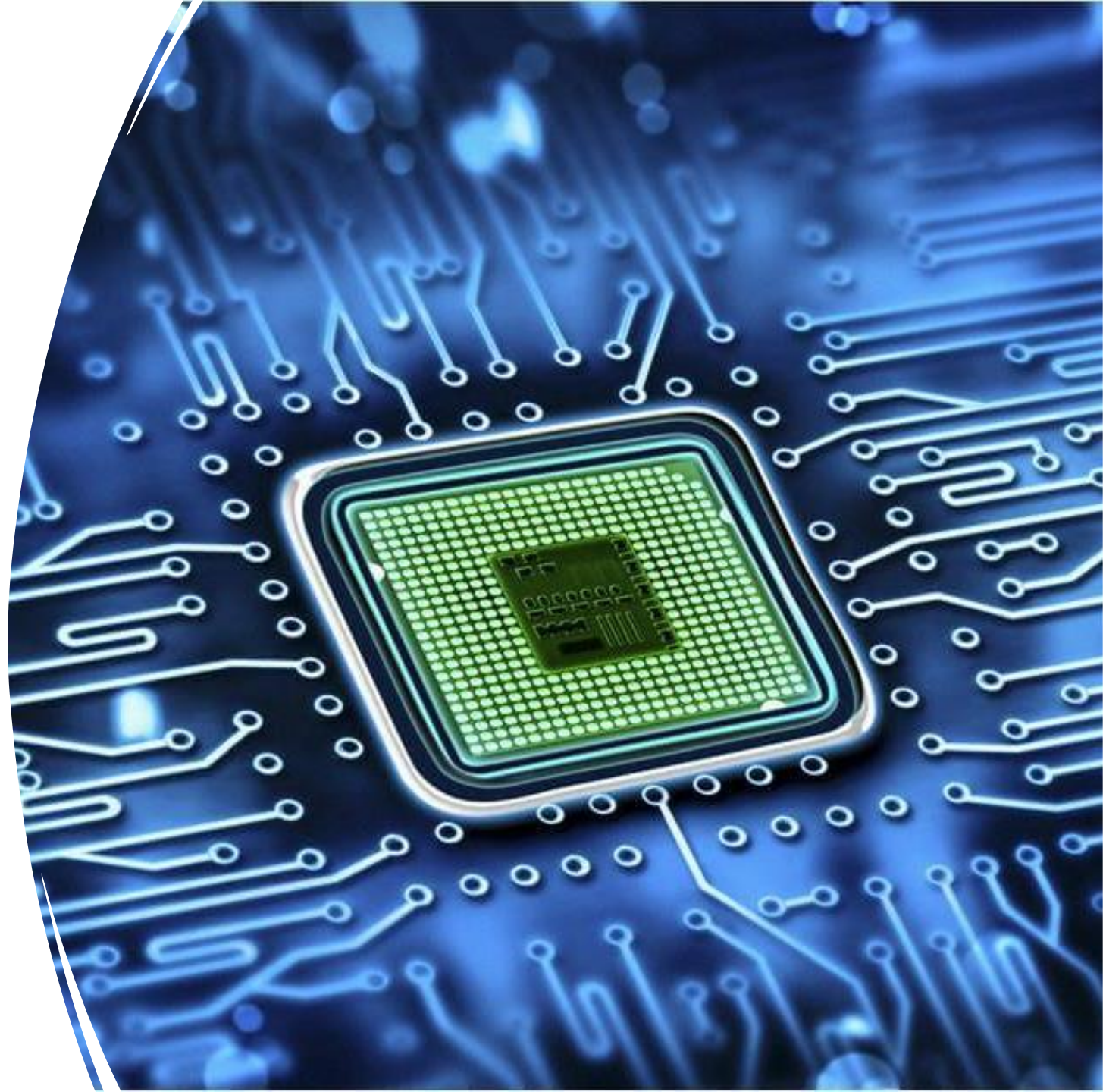
- Ansvarig för att granska informationen från kameran.

## Lokalt Positionerings System

- Ansvarig för att kartlägga vägnätverket

## Världs Orienterande System

- Ansvarig för att hantera motorerna





# Deluppgifter

Hårdvarusystem

Förflyttning

Bildigenkänning

Linjeföljning

Kommunikation

Digitalt vägnätverk





## Tidsplan

Förberedelsefas (2 veckor)

Utvecklingsfas (13 veckor)

Implementeringsfas (4 veckor)

Avslutningsfas (4 veckor)