Autonome robotter

Hvad vil vi gøre dette semester:

* Statusopdatering (møde) i starten af arbejdsdage
  + Målsætning for dagen
* Logbog i slutningen af dagen
* Skriv udsnit (noter) til afsnit undervejs i stedet for crunch den sidste uge
* Test undervejs så systemer virker

Hovedemner i projekt:

* 3D-print af gripper
* GUI [c++]
* Robot-kommunikation (Robot <-> PC) [c++]
* Gripper-kommunikation (PC <-> ATMega-board) [c]
* Elektronisk styring af gripper
  + Feedback (Hvor meget kraft bliver brugt)
  + Performance af gripper
* Projektplanlægning

Ideer til robotter:

* Kok
* Skak
* Dam *✓*
* Surgery robot

Bonus point:

* Lukker gripperen sig om et objekt (Feedback)

Dagsorden

* Valg af case
  + Dam og/eller andre brætspil
    - Samle brik op
      * Planetgear
    - Player vs Player || AI vs Player
    - GUI med dam-spil
    - Spilles virtuelt, robot rykker fysisk
* Modbus
* Problemformulering
  + Programmere en robot til at samle en spillebrik op og placere den et nyt sted
    - Computerkommunikation med robot
    - Griber der kan samle brik op, der er monteret på robot
      * Feedback til robot og computer
    - Microcontroller styret af computer, der styrer griber
    - GUI, der kører på computer, som samler ovenstående punkter
      * Visualisering af data
* Fremgangsmåde
  + Kanban
    - Emneinddeling
  + Agile