1) Manipulator robotların kolları engele denk gelirse ne olacak ?

Cevap: Robot kolu engele takılmayacak, onun için kontrol etmen gereken şey ilgili mesafeye taşıyabiliyor mu, ve ızgaradan çıkıyor mu?

2) Spider Robotların Engele Gelme Durumu?

Cevap: Spider robot engelden geçemez. Bu durumda; Spider robot engelle karşılaştığında son konumunda kalacak (örneğin (5,5) üzerindeyken engelle karşılaştı son konum olarak (5,5) I gösterecksiniz)ve kalan komutları çalıştırmayacak. Kullanıcıya (5,5) konumunda engelle karşılaştı, toplam süre şudur bilgileri kullanıcıya verilecek.

3) Proje dökümantasyonunda hibrit robotların engellerden geçebileceği belirtilmiştir fakat daha sonra paylaşılan bilgilendirmede hibrit robotların gezgin kısımlarının olacağı ve bu kısmın spider robot da olabileceği belirtilmiştir ve yine dökümantasyonda spider robotların engelden geçemeyeceği belirtilmiştir.Eğer bir hibrit robotun gezgin kısmı spider olarak seçilir ise bu robot engellerden geçebilecek mi geçemeyecek midir ?

Cevap: Örneğin; robot spider paralel robotsa :

-Önce robot başlangıç konum bilgisi (x,y) kullanıcıdan alacaksın.

- Daha sonra robot sabitleneceği konuma kullanıcıdan sabitleneceği konuma kadar olan hareket bilgilerini alacaksın. Başlangıç konumundan sabitleneceği konuma kadar robotun spider robot gibi hareket edecek.

* Örneğin robot yol üzerinde hiç bir engele takılmadı ve sen sabitleneceğin konuma kadar robotunu hareket ettirdin. (Eğer engele takılırsa tüm işlemlerin burada bitecek ve sen robotun en son bululnduğu konumu geçen süre bilgilerini ekrana yazdıracaksın)

- Yükü robot koluna yükleyeceksin. Robot kolunun yükü taşıyacağı yön bilgileri kullanıcıdan alınacaktır.

* Buradan sonra senin robotun paralel robot gibi hareket edecek. Ve projede verilen kontrolleri yapacaksın

4) Composition kullanbilirmiyiz ?

Cevap: Hayır. Kalıtımı interfaceler yardımıyla yapacaksınız.

5) Robotların ozellikleri ,bilgileri , hareket ettirilmeleri vs. konsoldan mi alinmali yoksa jframe formdan da alsak olur mu ?

Cevap: Konsol veya formdan alman fark etmez. Her ikisini de yapabilirsin

6) Robotların hızını kullanıcı mı giricek. Tekerlekli > Paletli > Spider şeklinde hız sıralaması var denmiş. Yoksa hızlar sabit olucak hız sıralaması mı bu şekilde olucak.

Cevap: Sen minimum hız sınırları belirleyeceksin tüm robotlar için böylece o büyüklük kontrolünü sağlamış olacaksın. Kullanıcıdan hız bilgisini alacaksın ve bu minimum hızlara göre kontrol yapacaksın.

7) Kullanıcı ekran giriş bilgileri nasıl olmalıdır?

Kullanıcıya öncelikle kaç tane robot girmek istediği sorulacak, kullanıcıdan sayı alındıktan sonra hangi robot tipini tanımlamak istediği sorulacak örneğin;

Tanımlanacak robot sayısı: 1

Tanımlanacak robot tipi: Hibrit

NOT : Hibrit robot tipi (Örneğin tekerlekli paralel hibrit robot tanımlamak istedi kullanıcı bu nedenle kullanıcıdan hem hareketli hem maniplatör robot için hangi robot tipini seçmek istediği sorulmalıdır)

Hibrit robot için hareketli kısmı: Tekerlekli

Hibrit robot için hareketsiz kısmı: Paralel

Sonra ilgili bilgileri kullanıcıdan isteyeceksin.

Robotu tanımladıktan sonra;

Hangi sıradaki robot hareket ettirilecek: 1

NOT: Zaten 1 kayıt girmiştik ve 1. nesne hibrit robot bu nedenle 3. problemi çözeceğini bilecek programın.

Sonra ilgili bilgileri kullanıcıdan isteyeceksin.

Problemi çözecek robotun son konumu, geçen süre bilgilerini ekrana yazdıracaksın

8) Soyut sınıf kullanmalı mıyım?

Cevap: Evet kullanabilirsin. Ancak size projde verilen sınıflardan birini soyut sınıf olarak tanımlayabilirsin, yani ek olarak yeni bir sınıf tanımlayıp onu soyut sınıf yapamazsın.

9) Grafik kütüphanesinde neleri görselleştirmeliyim (Güncel)?

Cevap:

1- Robotun başlangıç konumu, engeller varsa engellerin konumu,

2- Her komutta robot nerede örn: 1 ileri 3 geri 5 sağa komutlarını girdin

* 1 ileri gidince robotun konumu
* 3 geri gidince robotun konumu
* 5 sağa gidince robotun konumu

3- Örneğin 2 de verilen yönlerden birine giderken robotun engele takıldı ve geçemez durumda (spider veya hibrit robot için hareketli kısmı spider) 1 ileri gitti, 3 geri giderken engele takıldı (2 geri gidebildi ancak 3. geri gidişinde örn 5,2 konumunda engele takıldı) engele takıldığı son konum (yani robotu 5,2 konumunda bırakacaksın)

4- Robotun engele takılmadı tüm hareketleri etti robotun son konumu

5- Hibrit robotlarda robot hareketli halinden sabit haline geçtiğinde sabitlendiği konumu da göstereceksin. Ayrıca hibrit robotun maniplatör kısmında robot kolu için kontrol etmen gereken şey robot kolu istenilen mesafeye yükü taşıyabiliyor mu örneğin istenilen mesafeye taşıyamadı en son (3,2) konumunda kaldı robot kolunun orda kaldığını görselleştireceksin. Yada robot kolu ızgara dışına çıkacak ızgara dışına en son nereden çıkıyorsa örneğin (3,20) orada kolu görselleştireceksin.

Konumların hepsi görselleştirilecek.