

Sorterings robot

Alexander Solheim, Malèn Barstad, Demy Gielsen, Inga Lill Bjølstad

Forklaring av prosjektet:

En robot som går på hjul og skal finne riktig element. Når riktig element er funnet skal han ta med seg elementet og plassere det på ett valgt mål. Roboten kan ha en plog foran seg som han kan bruke til å dytte objektet. Skal kunne gi beskjed til roboten hvilket objekt han skal ta med en kontroller/GUI.

Kravspesifikasjon:

- Roboten skal ta med seg et element fra A til B.
- Roboten skal kunne gjenkjenne riktig element.
- Roboten skal kunne gjenkjenne flere elementer, og velge et.
- Skal reagere kjapt fra vi velger en komando til kommandoen utføres.
- Skal ha en fungerende GUI på laptop.
- Roboten skal kunne bli manuelt styrt via GUI på laptop.

Liste av

komponenter:

- Odroid
- Avstandssensor
- Kamera
- Mikrofon
- Xbox kontroller
- Bil robot
- Høytaler

