

Report Week 37, Group: Sort-Bot

IE303812 Real Time Programming

Student 1 Inga Lill Bjølstad

Student 2 Malén Barstad

Student 3 Demy Patrick Gielesen

Student 4 Aleksander Solheim

Project idea

Sorterings-Robot. Vi skal ha satt opp ei GUI som representerer et fast område (kart) der en robot på hjul skal kunne kjøre. På det området som roboten befinner seg vil det vere objekter som roboten skal kunne gjenkjenne enten ved fasong eller farge. Både roboten og objektene (foreløpig kalt "klosser") er tilfeldig plassert på det angitte området.

Funksjonen til alt dette blir at vi skal kunne si til roboten hvor hver av klossene skal bli plassert ved å markere ett område på kartet via GUIen. Roboten skal da kunne kjenne igjen og finne disse klossene og sette dem på angitt sted.

Previous week status

Fikk ikke gjort så mye siden flere personer på gruppen hadde konte eksamen. Har laget første utkast av rapport og funnet ut hva slags hardware vi trenger i første omgang.

Current status

Skal begynne å tegne klassediagram, finne ut hvordan vi skal sette opp skjelettet for applikasjon.

Software

Inntil videre har vi ikke begynt å kode. Vi har satt opp et prosjekt på github, fått testet hvordan det fungerer sammen med Netbeans.

Hardware

Det mekaniske på prosjektet er det vanskelig å planlegge inntil vi får roboten vår så vi får se hvordan vi kan bygge på den, og eventuelt hvor vi kan plassere delene. Kommet fram til vi vil bruke bluetooth.

Problems encountered

Ikke fått startet med prosjektet på grunn av konte eksamener.

Next steps

Neste uke planlegger vi å få sammen hardware og begynne få opp kommunikasjon mellom enhetene så lenge vi har fått delene.