ROBO2RG05AU

Lokaverkefni Skýrsla

Útfærslu lýsing

Það hófst með hugmynd af flóknari arm sem var teiknað og sett inn á github. Það voru margar þrautir við að gera arminn því hann var alltaf svo óstöðugur. Við gerðum margar tilraunir á að gera hann stöðugari en það var ekki mikil breyting. Við komumst að því að base tannhjólið er það sem geri hann óstöðugann svo við losum okkur við hann. Til að gera verkefnið okkar flottara settum við róbotann á belti og með stærri mótorum. Beltin hófst vel og kom róbotinn frekar vel út á beltum.

Hlutaskipti

Verkefninu var skipt jafn á milli okkar og unnum við með stórum áhuga á því sem við vorum að gera. Við vorum líka oftast sámmála um hugmyndir.

Lýsing

Róbotinn er með stóran arm sem hefur kló sem getur opnað, lokað og snúist. Hann er á löngum beltum með stórum mótorum og skóflu að framan sem getur snúist.

Næstu Skref

Næstu skref væru frekar lítil og þarfnast ekki endilega. Við myndi virkja encoders á beltinn svo hann fer betru áfram, við myndum líka kannski setja einhverja sensora svo hann getur gert fleiri þrautir.

Höfundar

Jónas Freyr Bjarnason og Matthías Birgisson