



Dag1 (sprint 3):

Roboten följer för tillfället väggen och klarar dessutom både inåt- och utåthörn. Därtill klarar den även vissa hinder. Det finns nu en mer lätthanterlig batterihållare som ersatte den gamla.

Förbättringsmöjligheter

Sensorernas fästning är tillfälliga (dvs. tejp) och bör ses över. Roboten åker dessutom lite väl mycket slalom och vore bra om den kunde åka rakare. Värt att notera är att sensorerna emellanåt interfererar och därmed kan ge felaktiga resultat.

Tankar

I samband med svängfunktionen utnyttja värdet som ultraljudssensorn ger. Typ om du är 20cm från väggen sväng 20ms etc.

x = distance

$d = |20 - x|$

turnLeft(d)