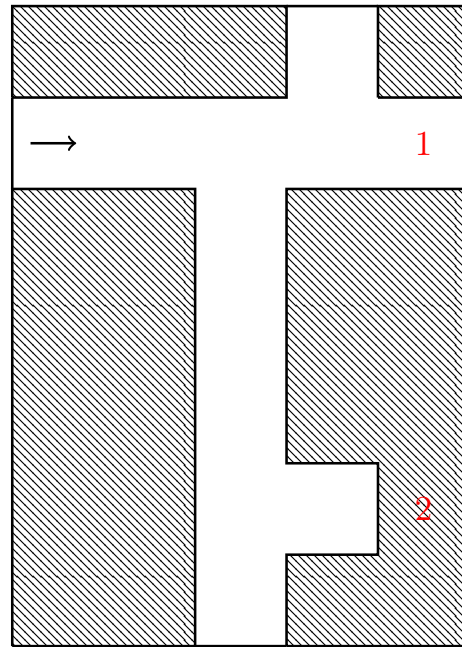


Testprotokoll



Figur 1: Översikt av testbana

Vad som har testats

Förjustering och efterjustering av reglering testades samtidigt som måluppritning på karta i datormodulen i banan i figur 1.

Utfall

Rroboten körde på direkt efter rotation. Målet markerades två gånger på datorns karta. Avsökningsalgoritmen verkade få fnatt. Var trodde roboten den var?

Eventuella komplikationer

- På kartan var målet placerat både i ruta 1 och 2 markerade i figur 1. På riktigt var den i ruta 1. Den placerades ut när det riktiga målet upptäcktes.
- Roboten körde inte riktigt som tanken är. Var befinner den sig?
- Efterrotationen fungerade inte då den körde på direkt efter rotation istället för att rätta upp sig.

Hur arbetet fortskrider

- Oklart... Börja med att titta vilka koordinater som datorn tar emot när rutorna ritas upp, dvs implementera så att det skrivs ut på väl valt ställe. *Isak* fixar.
- Skicka position och riktning till datorn för att i kartan markera var den tror att den är någonstans. *Elena* lägger in så att datan skickas, *Isak* ser till att det tolkas på datorsidan.
- Jämförelse behöver ske med nya värden, inte de som justerats ned till noll under förregleringen. *Olle* fixar.