1) Manipulator robotların kolları engele denk gelirse ne olacak ?

Cevap: Robot kolu engele takılmayacak, onun için kontrol etmen gereken şey ilgili mesafeye taşıyabiliyor mu, ve ızgaradan çıkıyor mu?

2) Spider Robotların Engele Gelme Durumu?

Cevap: Spider robot engelden geçemez. Bu durumda; Spider robot engelle karşılaştığında son konumunda kalacak (örneğin (5,5) üzerindeyken engelle karşılaştı son konum olarak (5,5) I gösterecksiniz)ve kalan komutları çalıştırmayacak. Kullanıcıya (5,5) konumunda engelle karşılaştı, toplam süre şudur bilgileri kullanıcıya verilecek.

3) Proje dökümantasyonunda hibrit robotların engellerden geçebileceği belirtilmiştir fakat daha sonra paylaşılan bilgilendirmede hibrit robotların gezgin kısımlarının olacağı ve bu kısmın spider robot da olabileceği belirtilmiştir ve yine dökümantasyonda spider robotların engelden geçemeyeceği belirtilmiştir.Eğer bir hibrit robotun gezgin kısmı spider olarak seçilir ise bu robot engellerden geçebilecek mi geçemeyecek midir ?

Cevap: Örneğin; robot spider paralel robotsa :

-Önce robot başlangıç konum bilgisi (x,y) kullanıcıdan alacaksın.

- Daha sonra robot sabitleneceği konuma kullanıcıdan sabitleneceği konuma kadar olan hareket bilgilerini alacaksın. Başlangıç konumundan sabitleneceği konuma kadar robotun spider robot gibi hareket edecek.

* Örneğin robot yol üzerinde hiç bir engele takılmadı ve sen sabitleneceğin konuma kadar robotunu hareket ettirdin. (Eğer engele takılırsa tüm işlemlerin burada bitecek ve sen robotun en son bululnduğu konumu geçen süre bilgilerini ekrana yazdıracaksın)

- Yükü robot koluna yükleyeceksin. Robot kolunun yükü taşıyacağı yön bilgileri kullanıcıdan alınacaktır.

* Buradan sonra senin robotun paralel robot gibi hareket edecek. Ve projede verilen kontrolleri yapacaksın

4) Composition kullanbilirmiyiz ?

Cevap: Hayır. Kalıtımı interfaceler yardımıyla yapacaksınız.

5) Robotların ozellikleri ,bilgileri , hareket ettirilmeleri vs. konsoldan mi alinmali yoksa jframe formdan da alsak olur mu ?

Cevap: Konsol veya formdan alman fark etmez. Her ikisini de yapabilirsin

6) Robotların hızını kullanıcı mı giricek. Tekerlekli > Paletli > Spider şeklinde hız sıralaması var denmiş. Yoksa hızlar sabit olucak hız sıralaması mı bu şekilde olucak.

Cevap: Sen minimum hız sınırları belirleyeceksin tüm robotlar için böylece o büyüklük kontrolünü sağlamış olacaksın. Kullanıcıdan hız bilgisini alacaksın ve bu minimum hızlara göre kontrol yapacaksın.