Lokaverkefni 2016H

„This program was written for a mobile robot which uses two spinning tires to shoot balls in a variety of distances depending on the velocity of the gun. The robot is controlled via remote control and the user controls how much or if the gun is tilted within a short range and ofcourse where the robot will be located and when or if to shoot. „

Notar er 3000 mAh eða 7.2V batterý til að powera vélmennið sem er tengt við VEX tölvuna sem er staðsett í miðju vélmennsins. Allir partar vélmennsins eru úr VEX hlutum sem eru á veg Upplesingubraut Tækniskólans. Notaðir eru 6 Vex Motorar. 2 litlir fyrir dekkin sem eru notaðar í hreifingu, 1 lítill fyrir ammo systamið, 1 stór fyrir tilt eða aimið og 2 stóri Turbo Motors fyrir dekkin sem skjóta boltanum. Skrúfur og boltar eru í þúsundatali þannig ekki gét ég sagt hvað þeir eru margir. Ekkii eru neinir sensorar í virkni á vélmenninu en er 2 encoderar og ein touch sem eru ekki í notkun.

* Innihald:
  + Vex plötur, gírar, skrúfur og Motorar.
  + 3 litlir Motorar
  + 1 stór Motor
  + 2 Turbo Motorar
  + Sensorar sem eru ekki í notkun.

Fyrir leiðbenningar á fjærsteringunni skal leita í [VexRemote Instructions - Guide.png](https://github.com/palmicr/Lokaverkefni-2016H/blob/master/VexRemote%20Instructions%20-%20Guide.png) á Github. Kóðinn fyrir vélmennið er [Ball\_Launcher\_2.0.c](https://github.com/palmicr/Lokaverkefni-2016H/blob/master/Ball_Launcher_2.0.c) og skal líta á Flowchartið [FlowChart 2.0.png](https://github.com/palmicr/Lokaverkefni-2016H/blob/master/FlowChart%202.0.png) fyrir virkni þess. Þarf sem aðalega var notað motora eru portin hér:

|  |
| --- |
|  |
|  | #pragma config(Motor, port2, rightWeel, tmotorServoContinuousRotation, openLoop, reversed) |
|  | #pragma config(Motor, port3, rightMotor, tmotorServoContinuousRotation, openLoop, reversed) |
|  | #pragma config(Motor, port4, aimMotor, tmotorServoContinuousRotation, openLoop) |
|  | #pragma config(Motor, port7, ammoMotor, tmotorServoContinuousRotation, openLoop) |
|  | #pragma config(Motor, port8, leftMotor, tmotorServoContinuousRotation, openLoop, reversed) |
|  | #pragma config(Motor, port9, leftWeel, tmotorServoContinuousRotation, openLoop) |

