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.

