Resultater

Ud fra de krav der er stillet til projektet har vi med de koder der er blevet lavet fået robotten til at tegne et billede der først bliver lagt ind i java og bliver lavet om til en sting som PLC’en så modtager og tegner ud fra. Mens den tegner vil den med mellem rum spidse blyanten. (se eventuelt timelaps hvor robotten tegner under bilag) Skaleringen i java virker afhængig af billedet. Vi kan kommunikere mellem PLC’en og en pc via TCP.