

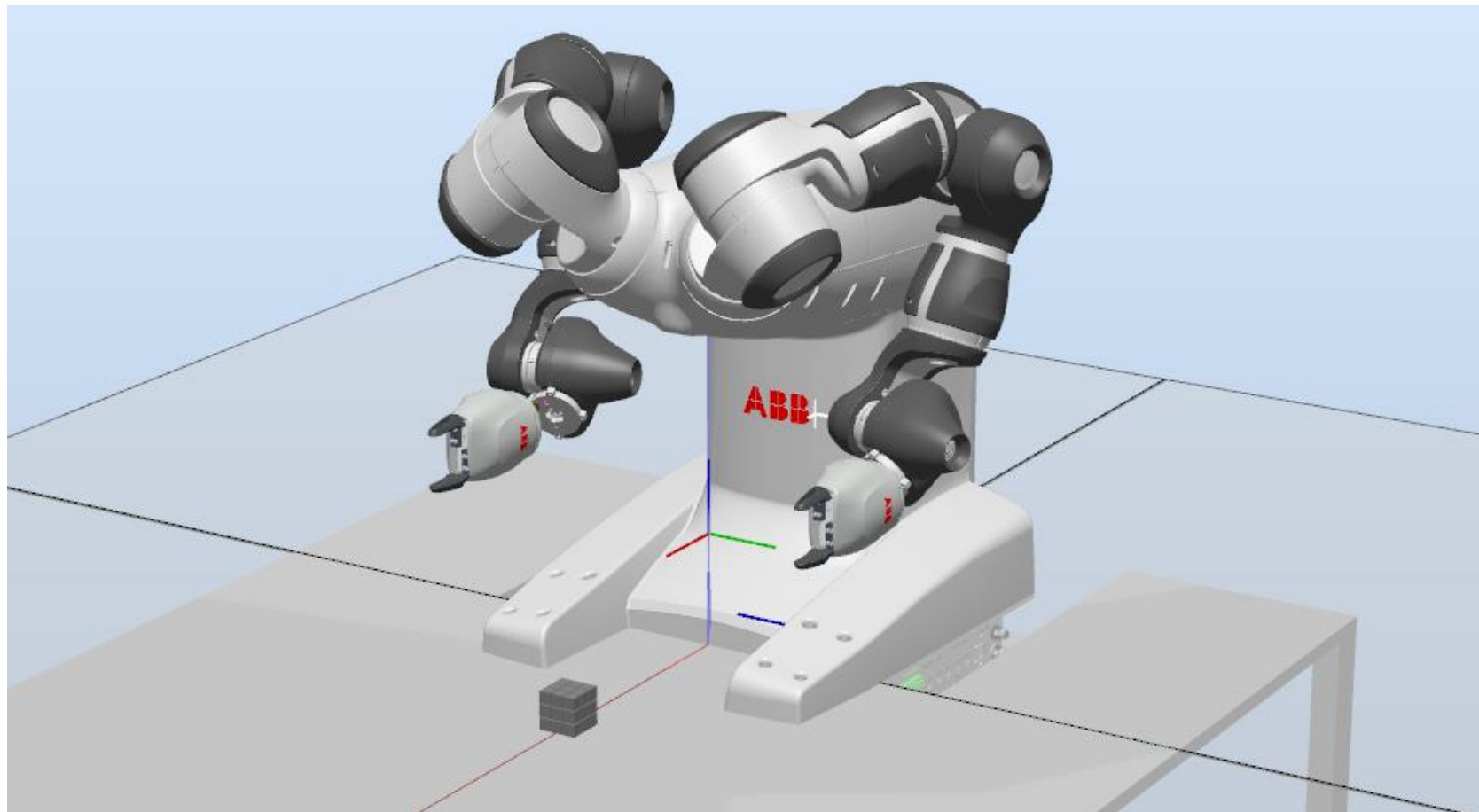


FAKULTA ústav  
STROJNÍHO automatizace  
INŽENÝRSTVÍ a informatiky

# YumiQbot

Martin Levek, Veronika Gáčová, Patrik Pokorný

# Platforma



# Ovládání robota

- Využito stavového automatu
- Pro každé rameno vlastní program
- Synchronizace obou ramen pomocí globální proměnné
- Na začátku proběhne „nasnímání“ kostky
- Poté robot vyčkává na řetězec pohybů ze solveru

# Solver

- Slouží k zamíchání i složení kostky
- Využito dvou knihoven napsaných Pythonu
- Každá s různou konvencí značení
- Možné zvolit jednu ze 3 obtížností solveru
- Souvisí s množstvím provedených tahů
- Zamíchání kostky možné v budoucnu nahradit vizuálním snímáním (např. knihovna OpenCV)

# Rozhraní

- Komunikace přes TCP/IP
- Robot vystupuje jako server
- Vyčkává s otevřeným portem na řetězec pohybů
- Klient je implementován ve skriptu solveru
- Použitá knihovna Socket