# Fredag 10 september

* Byggt roboten
* Flashat SD-kortet

# Onsdag 15 september

Följt [den här](https://www.ev3dev.org/docs/tutorials/connecting-to-the-internet-via-usb/) guiden (Connecting to the internet via USB).

Följt [den här](https://www.ev3dev.org/docs/tutorials/connecting-to-ev3dev-with-ssh/) guiden (för att ansluta från datorn till ev3 via ssh, alltså remote connection via terminalen), dvs skriva “ssh robot@ev3dev.local” från terminalen på min dator, och skriva in lösenordet “maker”

Steg 8 under “Installera C-bibliotek” [här](https://canvas.kth.se/courses/28714/pages/ev3dev-installation?module_item_id=338094)

Körde dessa kommandon på ev3

sudo apt-get update

sudo apt-get install build-essential

sudo apt-get install git

output frpn apt-get install build-essential

E: Package 'build-essential' has no installation candidate

Steg 9 under “Installera C-bibliotek” [här](https://canvas.kth.se/courses/28714/pages/ev3dev-installation?module_item_id=338094)

cd /home/robot/

git clone https://github.com/tcwan/ev3dev-c.git

cd ev3dev-c/

git checkout pr/9

git submodule update --init --recursive

Steg 10

cd source/ev3/

make

sudo make install

make shared

sudo make shared-install

Fört över, kompilerat och testat exempel-koderna som finns [här](https://canvas.kth.se/courses/28714/pages/ev3dev-programmering?module_item_id=338095), en som gör att roboten åker framåt, sen svänger, och en som gör att ett program körs tills touch-sensorn trycks in.

Ändrat lite på vart sladdarna är inkopplade för att de ska vara korrekt.

# Måndag 27 september

Vad ska roboten ha för funktioner?

* hitta gyro-vinkel (ut: vinkel)
* mäta avstånd rakt fram (ut: avstånd)
* köra framåt ett visst avstånd (in: avstånd)
  + diskutera hur vi ska göra detta
  + enligt [den här sidan](https://canvas.kth.se/courses/28714/pages/introduktion-ev3?module_item_id=338091), används hastighet och tid för att beräkna avståndet
  + dela in:
    - in: hastighet och avstånd, ut: hur många sekunder man ska åka för att nå det avståndet
* lasta av paket
* ställa sig rakt mot en vägg
* hitta vägg tvärs över korridor
* svänga ett visst antal grader

| yas | gyro\_angle  ut: vinkel | * returen: Hämta vinkel från gyro sensorn |  |
| --- | --- | --- | --- |
| elin / ville | measure\_distance  ut: avstånd | * return: Hämta distans från ultraljudsensorn |  |
| elin / ville | Time\_forward  in: hastighet,avstånd  ut: sekunder | * ta in hastigheten man kör och avståndet man ska åka * ge ut hur många sekunder det tar |  |
| diddi | go  in: hastighet, sekunder | * åker med vald hastighet i valt antal sekunder | typ klar (sorry :\*) |
|  | drop\_off | * Utföra: Släpp boken * Fäll upp gaffeln |  |