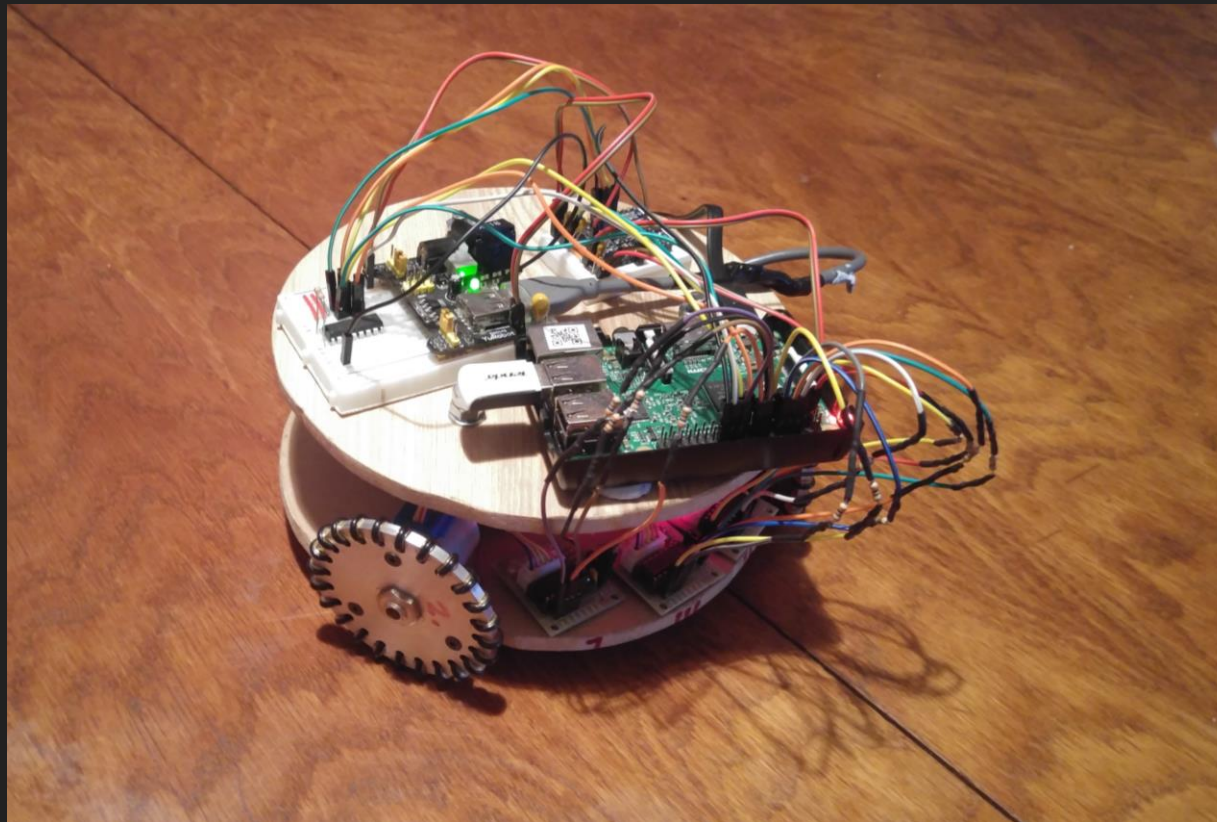


Felderítő Omnibot: Az én megközelítésem

Kezdeti ötletek

- Omni-hajtás kiaknázása
- Koordináta rendszer alkalmazása
- Akadályok beazonosítása, interakció
- A lemért adatokból egy térkép megrajzolása

Felépítés



A mozgás leírása

- Omni-hajtás leírása
- Vegyes mozgás

Kezdeti nehézségek

- A motorok gyengék
- Az IR szenzor tönkrement

Szenzor pótlása

- Virtuális szoba elkészítése
- A pozíció és az irány adott
- X-Y síkon egyenesek felvétele



Kerekek vezérlése

- Késleltetés beállítása
- Százalékos forgás-érték használata
- A kerekek sebességei az irány szerint, 20-as skála
- Kompenzáció

#fanfact

- Több skálát teszteltem
- Van olyan, amin a hibák egyenletesen oszlanak el

D:\RévészM\Elektronika\ROBOT\Munkafüzet1.xlsx

A magnetométer

- Irány-visszacsatolás
- Adafruit-könyvtár módosítása



Köszönöm a figyelmet!

Várom a kérdéseket,
észrevételeket, javaslatokat.