

Mobiilsed robotid MHK0020 nädalaaruanne		
Gruppi nimi	Balansseeriv joonejälgi	Aruande number
Grupi juht	Siim Sülla	2
Grupi liikmed	Holger Kruusla, Martin Parker, Priit Suurküla,	Kuupäev
Grupi otsene juhendaja:	Raivo Sell	22.02.2011
Aruanne tuleb laadida grupi juhi poolt e-õppe keskkonda vastava nädala juurde. Nädalaaruande tähtaeg on neljapäev kell 9:00 (hilinenud aruanded saavad vähem punkte). Küsimuste korral võtke ühendust juhendajaga: Raivo Sell V308 (6203201)		

Püstitatud ülesanded (juhendajate poolt või eelmise nädala grupi plaanid)

- Ideelahenduse väljatöötamine
- Andurite uurimine

Tehtud tööd (Kirjeldage töökäiku, probleeme, ideid)

- Uuritud andurid: jooneandurid, ultraheliandurid.
- Kontrolleriga tutvumine.
- Tasakaalu valemid põhjalikumalt uuritud.
- 3D-mudelite koostamine SolidWorks
- Mehaanika ja disain

Tulemused (konkreetsed tulemused ja valmidusaste (algstaadiumis -A, Prototüüp -P, Valmis -V))

- Esialgne 3D-mudel -A
- Jooneandurite põhimõtteskeem –A
- Tasakaalu algoritm -A

Probleemid (Kiiret lahendamist vajavad probleemid)

- Mootorite sobivus.

Grupist sõltumatud (vajavad juhendaja abi/otsust)

- Komponentide kättesaamine (joonandurid, mootorid, ultraheli - ostunimekiri)

Järgmise nädala tööd (töö nimetus, vajalikud vahendid, planeeritud tulemus koos valmisdusastmega)

- Kere väljalõikamine ja koostamine.
- Elektroonika kokkujootmine.
- Andurite rakendamine tasakaalu algoritmis.

Kommentaariid (jms, mis ei sobi eelpool toodud alajaotiste alla)

Lisad (graafiline materjal, tabelid, kirjeldused, jne.)

