

INF3480 Vår 2009

Informasjon om Oblig2

Vi får dessverre ikke klar roboten i tide til at de delene av obligen som baserer seg på denne kan utføres. Dette fører til at det blir noen endringer i oppgave 3 og 4.

Vi håper å implementere en av besvarelsene i roboten til siste forelesning og gi en demonstrasjon av den da.

Oppgave 1 og 2 kan (og skal) fortsatt løses.

Oppgave 3:

Siden denne ikke kan løses på roboten, gi en beskrivelse av hvordan du ville gått frem for å tune PID-parameterene til robotstyringen.

Oppgave 4:

Løs denne på animasjonen i stedet for på roboten. Dvs. la robotanimasjonen utføre bevegelsene som om den skulle tegnet de samme figurene som det spørres etter i oppgave 4.

Besvarelsen leveres i form av en demonstrasjon for gruppelærer, pluss skriftlig beskrivelse av fremgangsmåte, godt dokumenterte matlabscrip/funksjoner, samt plot av banene som beregnes i oppgave 4.

Dette skulle være noe mindre arbeid enn den opprinnelige oppgaveteksten, derfor settes frist for innlevering av oblig2 til onsdag 6. mai ved midnatt.