

KTH

[Rapport]

[Projekt Nxc Programmering]

Cantona Kone
[2012-10-04]
E-post (kone@kth.se)
Datateknik

Sammanfattning

Programmera lego mindtörms robot NXT med hjälp av briccx .

Innehållsförteckning

| | |
|--------------------------------|-------------------------------------|
| 1. Inledning..... | 3 |
| 1.1 Bakgrund | 3 |
| 1.2 Syfte och målsättning..... | 3 |
| 2. Genomförande | 3 |
| 3. Resultat | 3 |
| 4. Analys | 4 |
| 5. Diskussion..... | 4 |
| Referenser | 4 |
| Bilagor | Error! Bookmark not defined. |

1. Inledning

Uppgift hittar fel i den färdiga kod Line_follower samt får ut namn på display.

1.1 Bakgrund

Tänk tillbaka till laborationen, varför behöver en student på ICT-skolan och en ingenjör kunna detta?

1.2 Syfte och målsättning

Att kunna programmera är en stor del när man läser IT eller ska arbeta inom IT, målet är först och främst att man ska kunna förstå en kod, kunna tolka det, sen om man inte kan implementera eller skriva en kod beror på varje personer, målsättning är att man ska få en blick på vad programmering är och kan vara, och är samtidigt en förberedelse för svåra programmering kurser som bland annat VHDL med mera, i den är fallet är vi då bereda och medvetna om vad som krävs, och hur mycket tid man behöver lägga.

2. Genomförande

Genomförandet är den viktigaste delen av arbetet hur man startar har en stor påverkan på slutresultaten, I mitt fall så började jag med min kollega först att läsa genom hela koden medan att, förklara med ord till varandra vad vi trodde de olika raderna i koden betyder, sedan det kompilerade vi koden och testade roboten med den given standard koden med namn "linefollower" för att sedan se beteende och undersöka felet i den given koden, det blir då lättare att gissa sig fram när från början testa roboten innan man implementera den nya koden.

3. Resultat

| Radnummer | Ny kod | Kommentar |
|-----------|--------------------------------------|--|
| 35 | "Cantona", "Patrick" | Här lägger vi namn så att det kan synas på display |
| 34 | "Group Members" istället för "names" | ändra names till group Members eftersom names är inte definera |
| 43&45 | Group Members 8*i | names ändrasfunktion om hur namnet ska visas . |
| 68 | sensor raw in 3 | sensor 1 ändras till 3 |
| 84 & 92 | speedfast | istället för speedfast speedfast och |

| | | |
|--------|------------------------------|--|
| | speedslow | speedslow speedslow |
| 97-107 | /**/ | bort kommentera |
| 2&3 | speedslow 54 speedfast 70 | ändrat hastighet med interval 16, för den bästa resultaten istället för 100, 80 mm |
| 114 | Radera funktion dance | radera funktion dance eller kommentera bort. |

4. Analys

För en lyckad laboration, är genomgång av informationer man fått för laborationen en viktig del. Försöka få en blick om vad som ska göras, förstår vad det handlar om, undersöka risker som kan uppstår, ex. i mitt fall är att man aldrig har programmerat tidigare, är första prioritering: förstår vad programmering innebär och vad som förväntas av mig, även om man vet vad programmering används förr så är det inte garanterat att man kan programmera.

Söka information, tolka information, även planerar del momenten.

5. Diskussion

Först undersökte vi ingångarna av sladdarna ifall de var rätt kopplade. Vi läste genom koden, och försökte tänka logisk, köra snabb eller köra långsam mm, Sen efter kola efter definiera variabler och funktioner, som till group Members, vi kommentera bort funktioner som inte var aktuellt i labben som dance, vi gick genom hastighet och light sensor medan att tolka koden med ord till varandra. Vi märkte att sensorerna var fel inkopplade som vi återgärdade. Vi hade inga problem med hela arbetet så problem finns inte att rapportera , vi la mest tid på att få roboten att köra perfekt som extra arbete. Då kom jag fram till att för att det ska kunna köra normal och klara kurvorna ska hastighet intervallen mellan speedslow och speedfast vara 20 . over kurs Så den ända problem vi ingenting haft var att få roboten att köra helt perfekt i kurvorna men det går inte att få den och köra perfekt i kurvorna det var kul.

Referenser

Labb-PM

Bilaga

Tele2 21:12

KTH Cantona Dilive Ismael Kone Hjälp! Sök In English Logga ut

KTH:s startsida > Social > Dagbok

Dagbok

I din dagbok kan du reflektera över dina studier och din personliga utveckling. Du kan använda sökverket för att hitta tillbaka till gamla reflektioner.

Läs mer om hur du kan använda dagboken för kontinuerlig karriärutveckling under din studietid.

Skriv en egen anteckning ...

Cantteorem

Visa tidigare händelser (1) ▼

Taggades med [Cinte](#) | 31 augusti kl. 09:13

Skriv en kommentar...

Egen anteckning | 30 augusti kl. 16:10

1. Introduktion kurs datateknik

MIN FÖRSTA PROGRAMMERING

YOUPIiiiiiii.yessssss fan vad skönt.

Laboration i Datateknik var jätte jobbigt första gången, eftersom jag kom sent då, och var verkligen oförbered, men efter att ha övat och läst genom PM materialen, kom jag mer förbered och är verkligen stolt det riktigt basic programmering man ska kunna kommentera bort ett kod och förstår logiken.

Det var jätte grymt.

MYCKET BRA LÄRARE

Visa tidigare händelser (2) ▼

Cantona Dilive Ismael Kone korrigerade ▼ | 31 augusti kl. 09:11

Skriv en kommentar...

PRENUMERATIONER

KALENDER

PROFIL

DAGBOK

Sök i dagboken Sök

Privata sidor SKAPA NY SIDA

Dessa sidor visas bara för dig.

[Canteorem](#)

Portfolio SKAPA NY SIDA

Du har inga sidor i din portfolio. Sidor i din portfolio visas för besökare till din profil.

Taggar

[Cinte](#)

[introduktion datateknik](#)

PAPPERSKORG