

專題規劃

題目－農耕機器人

指導教授：李博明

組員:4A337091 高光廷
4A337048 張峻承
4A337099 陳義文
4A337073 張呔旗

本週進度

自動化程式目前正在測試車體移動的同時GPS座標判斷是否正確，並自動判斷該往哪個方向做修正，但在實測中因為GPS精度不夠，誤差值太高，判斷方向時無法正確顯示該移動方向，使其判斷後所修正之方向錯誤。

須加購新的馬達控制板

http://www.buyic.com.tw/product_info.php?products_id=6420

遭遇問題

同時接上GPS及藍芽時會發生衝突，控制車體使用USB0當作藍芽的USB port，但街上GPS時USB0會不能使用。

目前利用python算出GPS經緯度，想透過APP顯示在介面上，目前還沒找到範例程式。

比賽

已報名：DSP 第13屆 數位訊號處理創思設計競賽

B組. 綠能與控制應用組

http://dspcdc.ee.stust.edu.tw/web_page.php?id=21

還未報名：旺宏金矽獎

<http://www.mxeduc.org.tw/SiliconAwards/>