

專題規劃

題目 - 農耕機器人

指導教授：李博明

組員:4A337091 高光廷

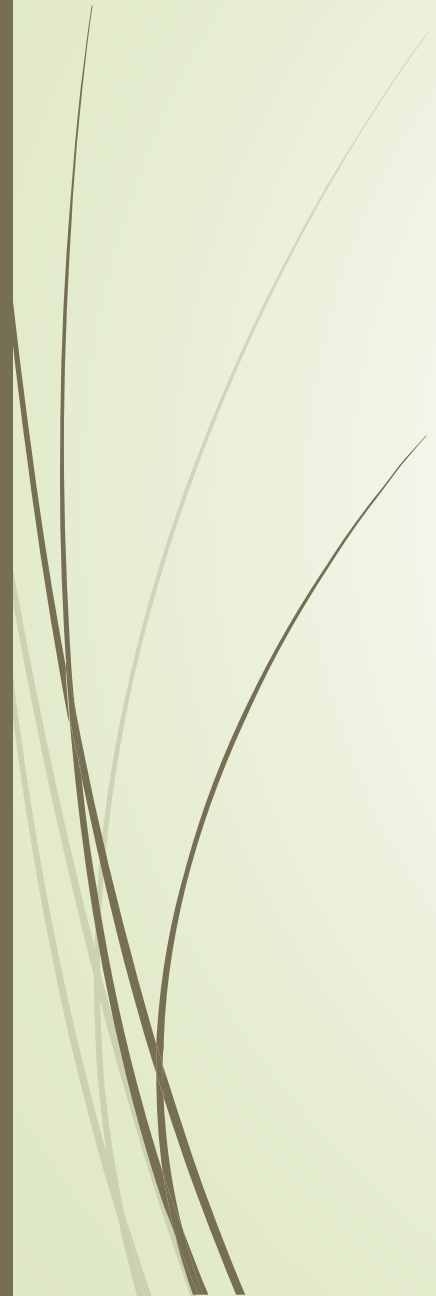
4A337048 張峻承

4A337099 陳義文

4A337073 張昫旗

驗收進度

上週進度



本週進度

1. 列印車體並組裝(還有3個位置)。
- 2.

本週遭遇問題

1. 刀具用馬達，割草用的基座都還沒買。
2. 鎖車體用螺絲不夠長，需要再購買新的。
3. 電量偵測的部分原先是想以電壓偵測法來判斷剩餘的電量，但這種方法會受到溫度、放電率及電池老化等因素影響準確性，所以後來改用庫倫計量法，其方法是在在電池與負載之間進行一個分流的設計，通常是再並聯一個電阻，並偵測該電阻兩端的壓降以得知流過電阻的電流量，做為耗電上的縮小取樣，再將多次取樣結果進行累計即可知道所耗的電能與剩餘的電量。
4. 藍芽連接有問題，目前改用Android Studio做，還在研究怎麼使用。
5. 參考網站做出RTK 但是這網站使用的接收器 EVK-6T 市價349美金 我們目前使用的 GPS精度不夠。