

專題規劃

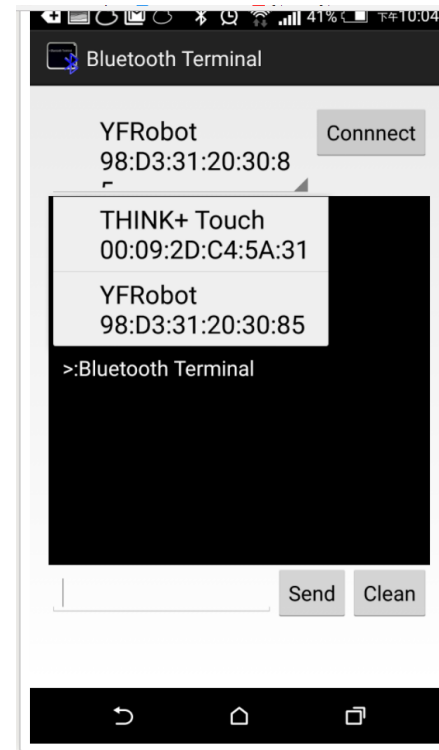
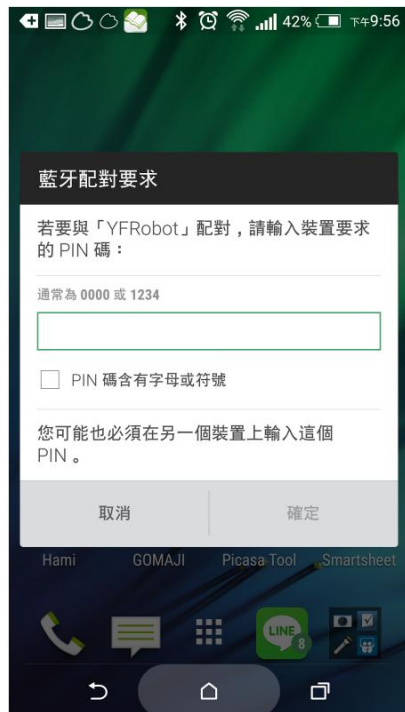
題目－農耕機器人

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

目前拿到zs-040藍芽模組hc-06,想要解決pi板內建藍芽配對不上的問題



本週進度

連接後已經可以互相傳送指令

```
OPTIONS: I18n
Compiled on Apr 28 2012, 19:24:31.
Port /dev/ttyAMA0

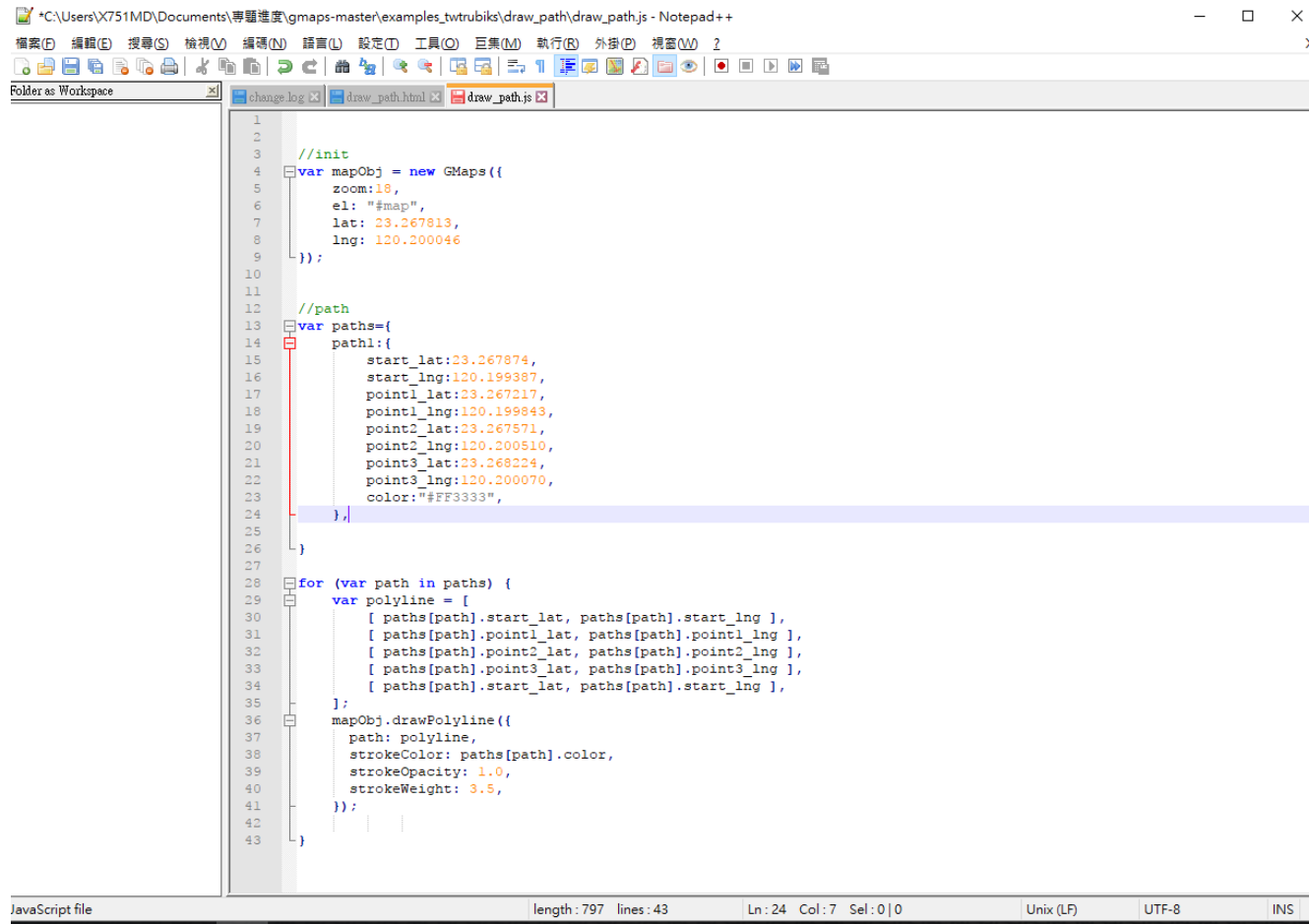
Press CTRL-A Z for help on special keys

hello ittraining█
```



本週進度

找了一塊老家附近的農田，先在google map 上找到田地四個角落的座標，再依序輸入程式中使其將四個點的座標連線圍成一個四邊形



```
1
2
3 //init
4 var mapObj = new GMaps({
5   zoom:18,
6   el: "#map",
7   lat: 23.267813,
8   lng: 120.200046
9 });
10
11
12 //path
13 var paths={
14   path1:{
15     start_lat:23.267874,
16     start_lng:120.199387,
17     point1_lat:23.267217,
18     point1_lng:120.199843,
19     point2_lat:23.267571,
20     point2_lng:120.200510,
21     point3_lat:23.268224,
22     point3_lng:120.200070,
23     color:"#FF3333",
24   },
25 }
26
27
28 for (var path in paths) {
29   var polyline = [
30     [ paths[path].start_lat, paths[path].start_lng ],
31     [ paths[path].point1_lat, paths[path].point1_lng ],
32     [ paths[path].point2_lat, paths[path].point2_lng ],
33     [ paths[path].point3_lat, paths[path].point3_lng ],
34     [ paths[path].start_lat, paths[path].start_lng ],
35   ];
36   mapObj.drawPolyline({
37     path: polyline,
38     strokeColor: paths[path].color,
39     strokeOpacity: 1.0,
40     strokeWeight: 3.5,
41   });
42 }
43 }
```

JavaScript file length: 797 lines: 43 Ln: 24 Col: 7 Sel: 0|0 Unix (LF) UTF-8 INS

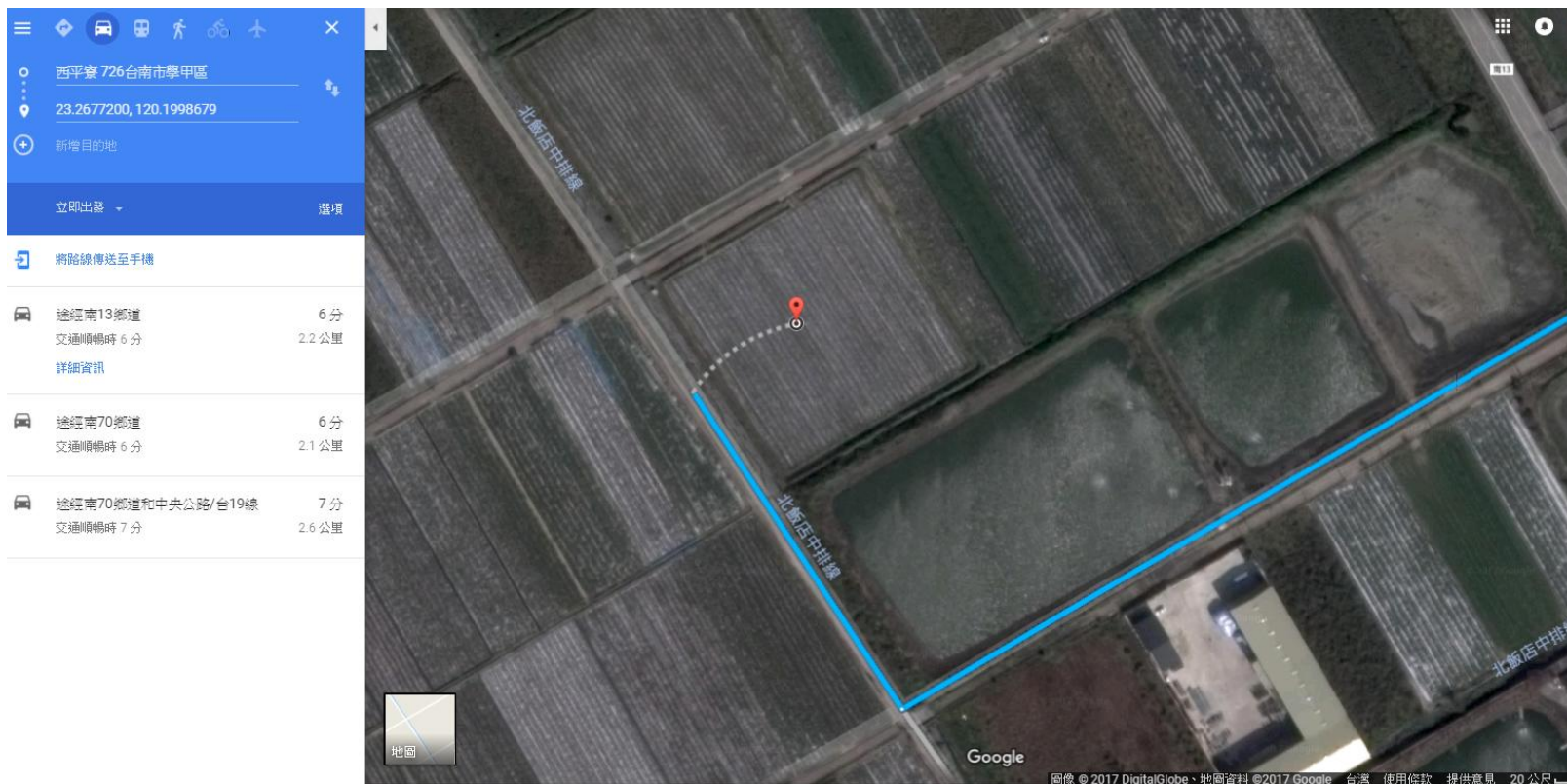
本週進度

圖中即是程式所圍之田地，但在gmaps.js地圖上無法顯示出農地的實境



本週進度

因此又再找了一張能看到農地實境的空拍圖做為比對



本週遭遇問題

import 檔縮排發生問題還在除錯

```
pi@raspberrypi:~ $ sudo python ifroglabL2.py
File "ifroglabL2.py", line 564
    Node_index = allData[1]
    ^
IndentationError: unexpected indent
```