

## מעבדת משובצות מחשב

להלן תאור משימת מימוש מערכת בקרת הרובוט אשר מבצע פעולות הבאות (בסדר הכרונולוגי):

### שלב א' (עד ל- 30.12.10).

1. נסיעה קדימה, אחורה, פניות לכל כיוון
2. עצירה במרחק מבוקש מהמכשול
3. שמירת כיוון הנסיעה (עיי שימוש במצפן)
4. זיהוי החפצים על פי צבעם
5. הפעלת זרוע בכל דרגות החופש ולקיחת חפצים

### שלב ב' (עד לסיום הסמסטר).

לאחר השלמת השלבים המתוארים לעיל יש למזג בניהם למשימה סופית הבאה:

רובוט המזהה בזירה הנתונה ( זירה לא מוכרת) חפצים לפי הצבע אשר נקבע מראש. להגיע אל החפצים האלה, לעקוף מכשולים בדרך אל החפץ (במידה וקיימים) ולאסוף אותם ולהניחם בנקודה הנתונה מראש.