

Framtidens samhällsrobot.

Buggy

Keep it clean.

Hugo, Linn och Hjalmar
Böskolan

Idébeskrivning – vad är den övergripande idén med roboten och vilka utmaningar skall den lösa eller förbättra?

Problemet med samhället är att det ligger för mycket sopor på marken och det är inte fräscha gator. Vår robot ska ta bort alla sopor på gatorna och naturen så att alla trivs ute i naturen och att djur slipper tro att skräpet är mat vilket leder till bättre biologisk mångfald i världens naturen. Vi ska lägga ut massa robotar på gatorna och naturen, de kommer drivas av el och deras batteri kommer hålla tolv timmar, när deras batteri går ut går roboten till närmaste laddningsstation. Laddningsstationerna får sin el från solkraft eftersom den har solpaneler som samlar in energi på dagen. Alla robotar jobbar på dagen så att det slipper bli kaos på gatorna.

- **Målgrupp** – Vår robot riktar mot alla invånare i hela världen. Den gör det för det gör gatorna blir renare och illaluktande gator kan undvikas och. Vi alla behöver en sån här men inte alla ska köpa den. Vi kom på den här idén för det finns för mycket skräp på marken och det förbättrar klimatet. De som behöver den mest är framtida generationer eftersom klimatsituationen inte är så ljus just nu och om vår robot skulle vara på gatorna skulle de flesta bli gladare eftersom det är rent på gatan och vi återvinner allt material som går att hitta.

Vi kommer sälja den till länder. Länderna vill ha den för om det är mindre skräp på marken kommer turisterna öka i landet. Det är kommuner som kommer köpa den eller regeringar. Vi vill också att miljöinriktade företag köper robotarna och sätter ut de i världen.

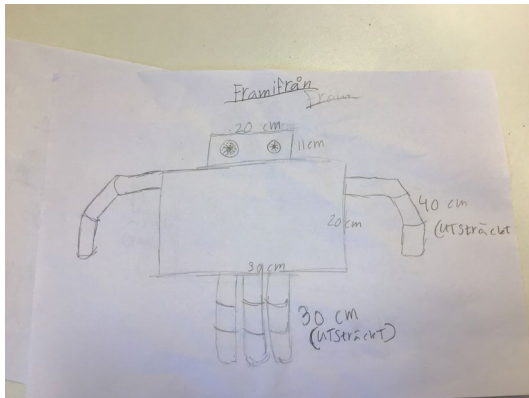
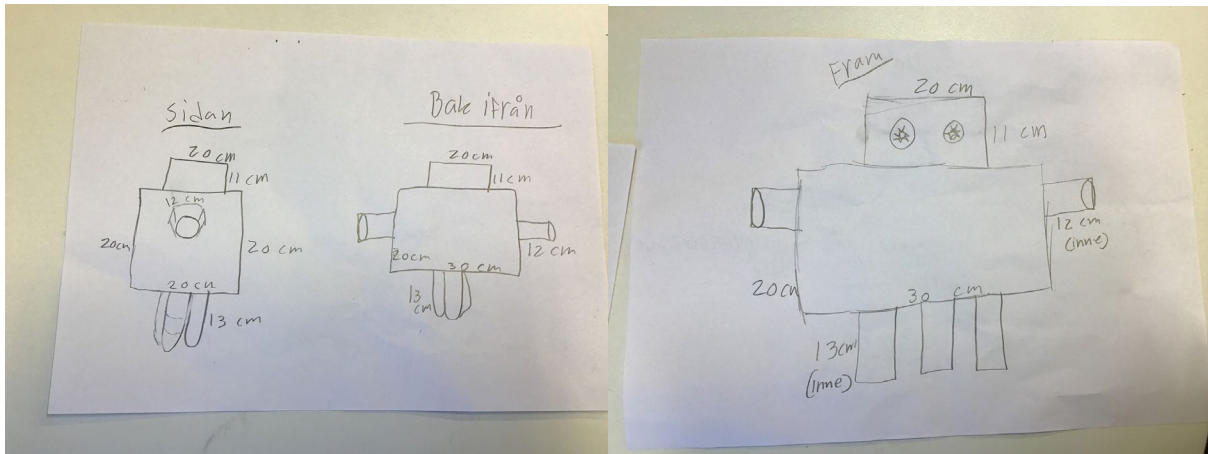
- **Design** – Hur samverkar form och funktion. Vi har ett rätblock som kropp för då kommer det få plats med mycket skräp i magen. Vi har också ben som kan fälla in sig så att inte roboten tar upp så mycket yta.

- **Tekniska lösningar** – Vilka lösningar kommer användas till tex rörelse, interaktion med omgivningen, energiförsörjning samt hållbara materialval (den verkliga roboten)? Vi kommer ha kamera på roboten så att den kan avgöra om det är skräp eller inte. Vi kommer ha människor som åker runt och byter batterier som elsparkcyklarna har. Vi ska ha armar och ben som man kan fälla in och ut. Vi har det eftersom då kan roboten sträcka sig till trånga utrymmen och göra sig så liten som möjligt. Det är bra för då tar inte robotarna upp lika mycket plats på gatorna.

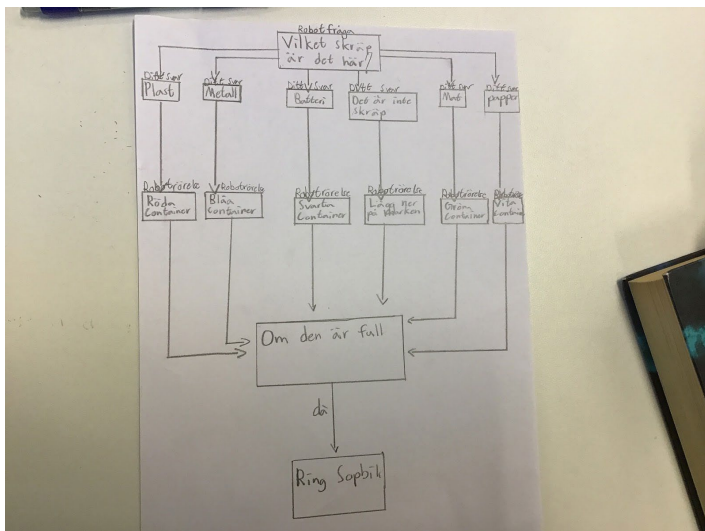
- **Hot och möjligheter** – Vad finns det för faror med att vi vill ersätta människor med robotar? Vilka kan de positiva effekterna vara?

Hot mot roboten kan vara att vissa vill ta den. Jag tror inte att den kommer ersätta människors jobb eftersom inte jättemånga som städar gatorna i stan. Positiva effekter kan vara att städerna blir renare och mer turister kommer vilja komma till staden och landet. Det kommer också förbättra klimatet eftersom robotarna kommer ta skräpet och återvinna de så att man slipper producera nya produkter.

Skisser måttsatta i tre vyer (behöver ej vara skalenligt)



- Flödesschema som beskriver hur roboten är programmerad (i tex scratch)



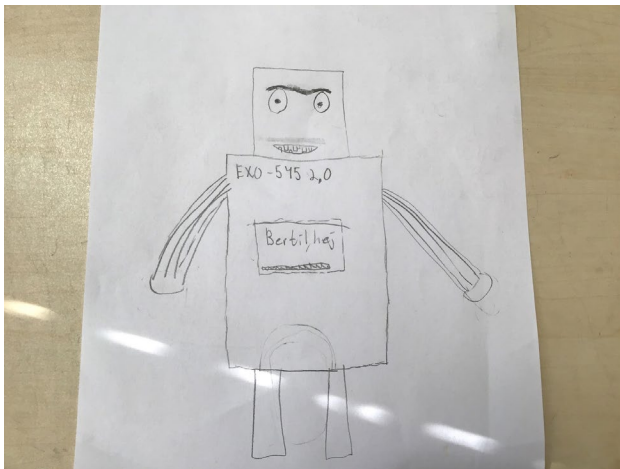
- Loggbok – enkel dokumentation och utvärdering av arbetsprocessen

Datum: 6/10 -2020

Idag har vi utvecklat en ide om en robot som kommer ta upp skräp på marken och kommer hjälpa till med samhälls syften som t.ex säga vart närmaste Burger King ligger. Vi vet inte om vi ska använda den idén men vi kom inte på någon annan för nuläget. Vi har inte skissat än men vi är överens över hur Roboten kommer se ut. Samarbetet har fungerat bra men Hjalmar har inte hjälpt till han har bara skrivit av och inte kommit med några ideér. Jag tycker vi har en bra plan, vi vet vad vi ska göra nästa gång och är i stort sett färdiga med ideén.

Datum: 13/10-2020

Idag har våran grupp mest skissat, vi har kommit överens om hur den ska se ut, Vi kom fram till att vi ska ha en städrobot och inte en samhälls robot. våran skiss är inte helt färdig men hittills ser den ut så här:



Datum 16/11 måndag 2020.

Vi har börjat bygga med basen och kroppen, vi har också kommit på vilken mekanisk funktion vi ska ha. Vi kom också fram till vilken färg vi ska ha på prototypen.



Datum 23/11

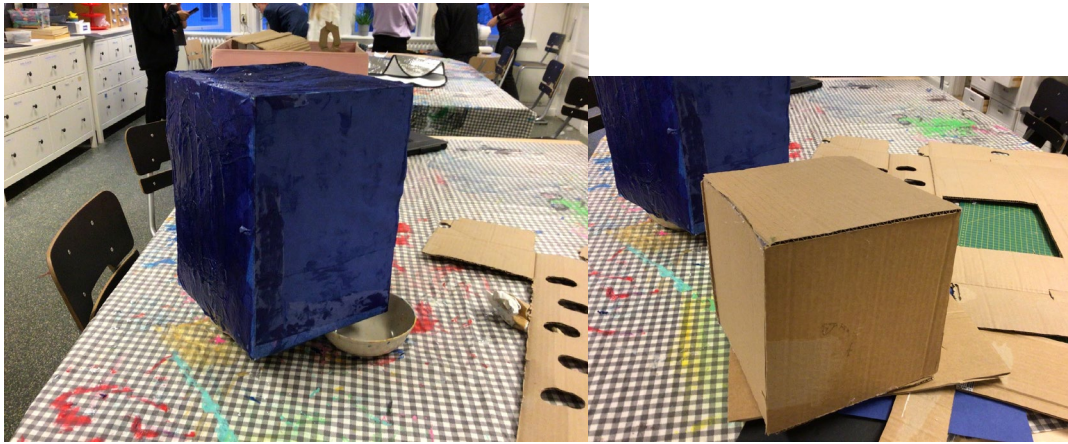
Jag skärde ut huvudet och Linn gjorde första armen medan Hjalmar var ute och spelade fotboll. Det fungerade inte jättebra eftersom vi bara var två pers som jobbade med roboten

Datum 24/11

Idag har vi skrivit under rubrikerna målgrupp, design och tekniska lösningar och börjat tänka på hot och möjligheter.

Datum 30/11

Idag limmade jag fast alla huvuddelar men jag måste också måla huvudet. Linn gjorde färdigt alla armar men ska göra benen också medan Hjalmar målade kroppen och blev färdig med det. Lektionen gick bra eftersom alla hjälpte till och gjorde det de skulle. Så här långt kom vi:



1. Kroppen efter målningen
2. Huvudet innan målningen.
3. Armar och ben