

# Projekt STÄD 1.0

Av Viktor och William  
Casa Montessori

## Idébeskrivning

Vi gör en städrobot. Den ska städa runt hus, skolor eller jobbplatser.

Vår robot kommer att fixa problemet med att behöva städa. Det är tråkigt att städa och därför gör vi den här städroboten.

Den här roboten ska kunna åka runt, se smuts, moppa, dammsuga och höra om någon säger att det behöver städas.

## Målgrupp

Vår robot ska kunna vara vid hus, skolor och arbetsplatser. Vår målgrupp är vuxna, skolor, eller företag/arbetsplatser.

Det är väldigt tråkigt att städa, så vi gjorde den här roboten.

## Design

Vi gjorde så att den hade två armar så att den skulle kunna hålla i en mopp och en dammsugare samtidigt. Längden gjorde vi så att den ska få plats under bord.

Dess utseende samverkar inte till funktionerna.

## Tekniska lösningar

Roboten kan röra sig med två hjul och två armar.

Roboten har inbyggda kameror och sensorer som gör att den kan känna igen sin omgivning.

Roboten får sin energi från batterier.

Vi tänkte att roboten skulle vara gjord av metall.

## Möjligheter och hot

En positiv sak med att det blir fler robotar i vårt samhälle är att människor kan fokusera på viktigare saker medan robotar gör det enkla jobbet.

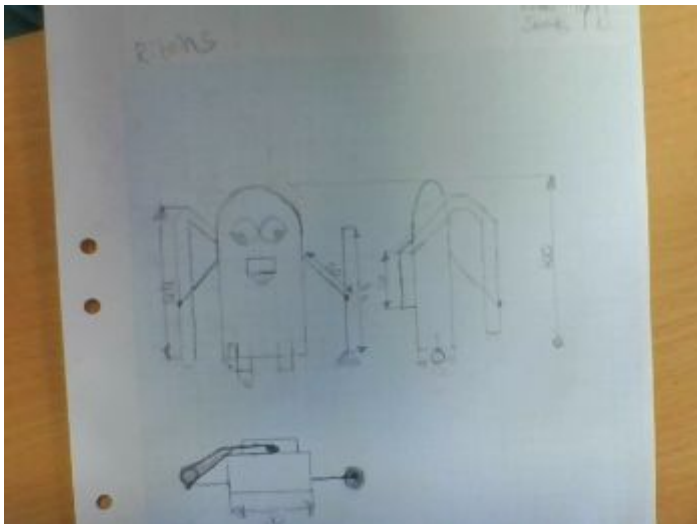
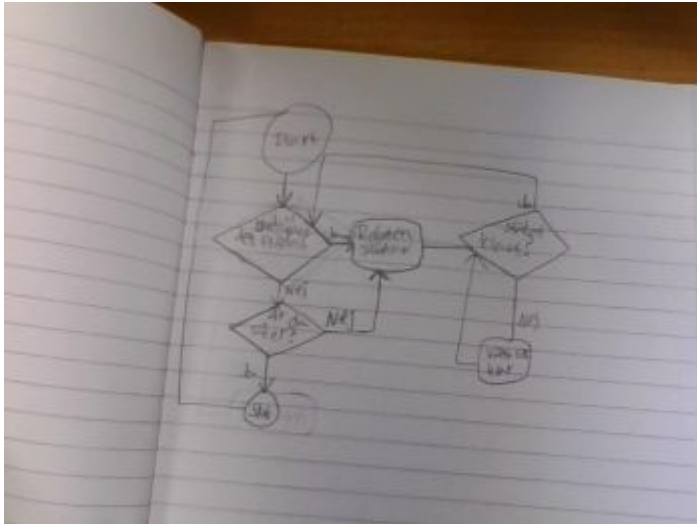
En dålig sak är att många personer kan förlora sina jobb om robotar tar över. Det kan också gå fel om det är någon sorts bug i robotens programmering, om det är något viktigt som en operationsrobot kan det gå väldigt fel.

## Skiss, ritning och modell



- Bilder på er robotmodell i tre vyer så att det går att jämföra ritning och modell.

## Flödesschema



## Loggbok

Vi planerade inte men arbetet gick bra.

Vi har lärt oss att göra ritningar i tre vyer, skala och att måttsätta den. Vi har också lärt oss hur man gör flödesscheman och alla symboler man använder.

Det mesta fungerade bra.

Att bygga modellen och att göra dens design var svårt.

Vi fixade problemen genom att fråga om hjälp och sätta in mycket tid på att hitta en lösning.

Vi tycker att samarbetet har gått bra.

## Sammanfattning

Vi har arbetat med en robot och det gick inte så bra. Vi blev stressade och började märka att vi hade mindre tid än vi först trodde. Vi hann inte med det vi skulle och som ett resultat blev den väldigt slarvig och inte som vi först hade tänkt.