Vejledermøde 1. november 2017

Tilstedeværende: Parweiz, Erik, Rasmus, Mathias, Christoffer, Søren, Lars

Referent: Lars

* Giver det mening at brugeren er primær aktør ved de use cases, der handler om alarmer? Kan man være passiv primær aktør?
  + Det er den primære aktør, der har sat det hele i gang, så man kan godt argumentere for, at det er brugeren, der er primær aktør. Man kan dog sagtens argumentere for det modsatte.
* Hvad er præcis en aktuator, og kan man kalde det en aktuator, at der hældes vand på gulvet?
  + Aktuatorer er noget, der ”gør noget ved verden”. Der er med vilje brugt det generelle ord aktuator. Det kan være en motor, en dyse osv. En aktuator gør det modsatte af en sensor, det er systemet der påvirker omverden, hvor det er omverden der påvirker sensoren.
* Skal vi lave flow-chartdiagram til PSoC’en?
  + Flow-charts er én måde at vise noget på, så vi skal overveje, om vi har brug for at vise det, et flowchart kan give. Flowcharts kan være gode, fordi de er nemme at overskue.
* Skal der laves tråde på RPI eller PSoC?
  + Det skal gøres der, hvor det giver mening. Tråde gør, at vi kan reagere hurtigt, så vi må gøre op med os selv, hvor vigtigt det er, at systemet er hurtigt. PSoC kan sandsynligvis ikke køre tråde, fordi der ikke er noget OS.
* Hvor mange PSoC’s skal vi bruge?
  + Afhænger af, hvor mange PWM-udgange, den har. Men den burde have nok kræfter.
* Sørens bemærkninger til vores dokumenter
  + Kravspecifikation:
    - Afsnit 1.2 under systembeskrivelse: Der står, at der skal kommunikeres over internettet. Vi mener kun det lokale net, så der skal ikke stå internet. Hvis vi vil holde fast i, at det skal være over internettet, så kan vi gøre det via vpn.
    - På side 6: Det giver ikke mening at brugergrænsefladen er aktør, når det er noget, vi leverer
    - Afsnit 1.7: Batterikapaciteten er bedre givet ved watt-timer i stedet for amperetimer.
  + Arkitektur og design:
    - Ordforklaringer skal opdateres
    - Afsnit 2.1 om BDD: Lav kobling og høj samhørighed: Det lyder modstridende. Der skal skrives på, at det er intern samhørighed.
    - Under figur 3: Der står én motor, men vi har jo flere motorer i vores system.
    - Generelt skal vi opdatere vores hardwarefigurer med udgangspunkt i de elementer, vi har i dag
    - Figur 6: Der er forsyningsspænding på. Det behøver man ikke illustrere, så det skal fjernes.
    - Figur 7: Der står PWM og stepper, men det duer ikke sammen. Vi bruger dog ikke stepmotor her mere.
    - Figur 13: Der mangler en returværdi fra batteriet.
    - Øverst i figur 14: Der mangler sproglig sammenhæng, så vi ikke skifter mellem engelsk og dansk
    - 1.2: Handling 1 er at bruger trykker start.
    - Broomba skal kunne starte trådløst: Skal specificeres, hvad brugeren skal gøre
    - 45 dB: Skal være med en lydtryksmåler.