Møteref:

1. Møteinnkalling på PDF

Ikke fått lest møtereferat

Greit med møte på robolaben. 2 uker mellom hvert ok. Tidspunkt: mandager tidlig på dagen eller torsdag og fredager.

1. Forprosjektrapport, mest for vår egen del. Kan fixes til bachelorapporten, legges ved som vedlegg.

Ting som andre har gjort før kan vi ha med som vedlegg.

Engelsk gikk greit.

1. Status og progresjon

Chopper: Buck Converter, Torleif bestiller

Problemer med spenningskilden når vi kjører servo.

Sted å bestille frå kononr osv

Kapsle inn, mullighet for kretskortfres,

NB krympestrømpe

Robust

Lite friksjon som mulig i svingfasen og holde vekten nede

IMU kalkulering

Henrik Lær å bruk chip

Får chipen til å fungere med arduino

Problemer: 5V på arduino, skal ha 3.3V

Innkjøp av spenningsconverter

SPI -protocol

Arduino til lesing av IMU

Ende: Beaglebone

Læring

Gjennomgang gruppens intene rutinger

Revidert sammarbeidsavtale

Oppmøte 09.15 onsdag torsdag fredag

Kakeliste

Eventuelt?

Batteri: For stor batterikapasitet til at det blir relevant (??)

Kan vurderes, må holde vekten nede

Undersøk med UAV labben

Hør med Kristoffer Gryte angående batteri

Snakk med andre Torleif Håland Bryne, IMU expert!

Krzysztof Cisek handimann UAVlabben

Laboppgaver på kyblabben, timeplan for dette?

Hør med Kristian Fredrik

Bestilling av komponenter hør med stefano først

Evaluering av møtet