

E3PRJ3 Gruppe 6

Villiam Holger Bo	201907166
Adam Ryager Høj	201803767
Rasmus Kahr	201803491
David Vestergaard Kristensen	201908226
Frederik William Lassen	201905905
Daniel Schultz	201709325
Simon Fogh Thomsen	201906472

INDHOLD

I	Koncept	1
II	Tekniske aspekter	1
	II-1 Trådløs kommunikation	1
	II-2 Embedded software	1
	II-3 PSoC	1
	II-4 Sensorer	1
III	Kravspecifikation for produktet	1
	III-A MoSCoW	1

I. KONCEPT

Produktet er et to personers spil. Hver spiller styrer trådløst en 2-hjulet robot rundt på én bane. Styringen foregår via én kontrolenhed pr. spiller, og bliver sendt til robotterne via en trådløsprotokol, her tænkes WiFi. Spillet er tænkt udført som en traditionel japansk sumokamp — de to robotter mødes i en ring og kæmper. Vinderen er den sidste robot i ringen.

II. TEKNISKE ASPEKTER

- 1) *Trådløs kommunikation:*
- 2) *Embedded software:*
- 3) *PSoC:*
- 4) *Sensorer:* Ved hjælp af digital signal behandling vil det være muligt at opfang et analogt lydinput, sample det til og udføre signalbehandling på det, for derefter at transmittere informationen over til selve **controlboardet*, som derefter kan styre hver bil.

Disse input $f_1, f_2 \dots f_n$

III. KRAVSPECIFIKATION FOR PRODUKTET

A. MoSCoW

- **Ide** er ret god
- Ide