Vecka 13

Tisdag:

* Discord-möte med en del av hela gruppen. Tilldelade vilka som skulle jobba i vilket av backend-, app- eller mower-teamet.

Onsdag:

* Möte på plats med hela gruppen efter föreläsningen. Pratade igenom lite om vad alla ville jobba med och hur det skulle gå till. Efteråt hade vi i Mower-teamet ett lite möte så att vi andra som inte byggt ihop roboten vet vad det är för typ och i vilket program man kodar.
* Ta fram manual på mbot, ladda ner mBlock och läsa mer github.

Torsdag:

* Hade möte med hel gruppen under labben. Satt sedan kl 14 i ett grupprum och ritade upp sekvensen för hur allt skulle fungera samt hur kommunikationen skulle se ut mellan alla teamen. Erik tog bild och la upp i discord. Vi diskuterade även vilka frågor vi ville ställa till Husqvarna.
* Pratade med Yazan om att ladda ner operativsystem för Raspberry Pi.

Fredag:

* Läste på mer om Raspberry Pi BeginnersGuide. Ska prata med Mower-teamet om att dela upp arbetet.

Vecka 14

Måndag:

* Idag bestämde vi att vi ska ha möte med hela gruppen på discord imorgon då föreläsningen kommer hållas på distans.
* Jag laddade ner Adruino IDE.

Tisdag:

* Hade möte på discord med hela gruppen 11:45. Vi diskuterade lite vilka frågor som skulle ställas till Husqvarna på torsdag. Erik ordnade med Trello och Marcus a upp länken i discord.
* Vid kl 14 gick jag och Yazan till Kjell o Co för att köpa en micro HDMI till HDMI kabel för att kunna koppla raspberryn till en skärm. Sedan träffades hela Mower-teamet på skolan och började läsa på om seriell kommunikation mellan Arduino och Raspberry Pi.

Onsdag:

* Läste mer om seriell kommunikation hemifrån.

Torsdag:

* Idag på labben pratade vi om att alla team skulle ha en scrum-master som ska dela information till vår team-leader. Jag blev utsedd till Mower-teamets scrum-master. Ska ha ett litet möte varje måndag.
* Bestämde med Mower-teamet att vi ska ses varje måndag innan mötet med de andra scrums.

Fredag:

* Läste på om robotens olika sensorer, såsom gyro-sensorn och line-follower-sensorn.

Vecka 15

Måndag:

* Hade ett möte med Mower-teamet där vi pratade om hur långt vi kommit.
* Discord-möte med hela gruppen efter föreläsningen. Vi bestämde att raspberryn skulle skicka bilder till backend via http request samt att vi skickar koordinater via sockets.

Tisdag:

* Hade möte med Yazan om vad jag skulle ta upp på scrum-mötet senare i eftermiddag.
* Möte med de andra scrum-masters kl 15 via discord. Vi diskuterade hur långt varje grupp kommit och eventuella problem samt information som de andra teamen kunde behövde veta. Antecknade allt och uppdaterade sedan mitt team om hur det gått.

Onsdag:

* Kollade på koordinater och uträkningar hemifrån. Det diskuterades också om det var vi som skulle räkna ut hastigheter eller om det är något annat team.

Torsdag:

* Möte med Mower-teamet i skolan kl 12. Vi arbetade med att räkna ut hastigheten på roboten. Vi räknade ut diametern på ena hjulet och med RPM samt skrev koden för det i Arduino som sedan skickar hastigheten vi får fram till raspberryn.

Fredag:

* Fortsatte att titta på koordinater hemifrån.

Vecka 16

Måndag:

* Röd dag.

Tisdag:

* Vi skulle haft ett möte idag efter föreläsningen men eftersom vi var för få så sköt vi fram det tills imorgon istället.

Onsdag:

* Mower-teamet hade ett möte 11-14 idag. Vi jobbade med att söka efter olika funktioner för att få fram x- och y-värden. Vi tyckte också att roboten körde lite ojämnt som vi bestämde att vi skulle bygga om den. Jag tog på mig ansvaret att bygga om den till en annan modell tills imorgon.

Torsdag:

* Möte med hela Gruppen på dagens labb. Vi fortsatte att jobba med x- och y-värden. Matteo från backend-teamet hjälpte oss med uträkningarna och hade lite idéer för att bättre kunna se vilka värden vi skulle få.
* Vi diskuterade även lite med app-teamet om kommunikation med Bluetooth mellan app och mower.
* Erik skickade dokumentet från mötet med Husqvarna så att vi andra kunde ta del av det.

Fredag:

* Läste hemma om Bluetooth-kommunikation med raspberry pi.

Vecka 17

Måndag:

* Möte med hela gruppen på plats efter dagens föreläsning.

Tisdag:

* Fortsatte läsa hemifrån om Bluetooth-kommunikation.

Onsdag:

* Vi i Mower-teamet arbetade med case-satser för att roboten ska köra fram, bak, vänster och höger, samt gå in i ett random-mode och köra av sig själv. Yazan skrev att han skulle bygga om roboten till den andra modellen då det blev bättre med hjulen och för att den förra modellen körde lite för fort. Vi kom på att batterierna behövde bytas ofta och att det var anledningen till att roboten körde långsamt i den första modellen.

Torsdag:

* Möte med hela gruppen i skolan på labbsessionen. Vi diskuterade om sockets var nödvändigt att använda och kom fram till att vi kunde skippa det.
* Vi satt till efter 17 och kollade med app- och backend-teamen om kommunikation via buetooth med raspberryn. Vi använde mig android och laddare för att testa, men Erik skulle försöka få tag i en gammal android att testa på. Vi insåg att detta är något vi måste fortsätta jobba på.

Vecka 18

Måndag:

* Idag möttes delar av gruppen upp kl 8 i ett grupprum biblioteket men vi kom på att vi behövde tillgång till monitor, tangentbord och mus till raspberryn så vi fick flytta oss till vår vanliga labbsal. Vi jobbade mer med koordinater och kontrollerade om värdena stämde. Vi jobbade med att skicka post request till backend.

Tisdag:

* Idag kunde jag inte komma in till skolan men jobbade hemifrån med att koordinater och vinklar.

Onsdag:

* Samma sak idag som igår men läste på ännu mer dokumentation om mBot Ranger.

Torsdag:

* Möte med hela gruppen i skolan på labben. Fick förklarat av Yazan vad de hade lagt till i koden och att de ändrade från getSpeed till get Pulse istället, vilket gjorde att koordinaterna visade betydligt mer rätt värden än innan.

Vecka 19

Måndag:

* Alla koordinat-värden visar inte rätt, så målet idag ör att få de att visa rätt även då mowern svänger åt något håll.

Tisdag:

* Har jobbat hemifrån med att sätta mig in i allt nytt som skett och fått förståelse i det sista vi måste göra för att få allt att fungera tillsammans.

Onsdag:

* Fick veta att gruppen bytt Raspberry Pi Zero mot en Raspberry Pi 4. Tycker det var ett bra beslut då det tog mycket tid att skriva kod och exekvera den annars.
* Har läst alla länkar som Yazan har skickat till oss i Mower-teamet på discord.

Torsdag:

* Idag har Matteo hjälpt till med Bluetooth till raspberry.

Vecka 20

Tisdag:

* Jobbade hemifrån med att läsa på de andra teamens arbete för att förstå alla delar av vårt gemensamma arbete.

Onsdag:

* Träffades upp med några från gruppen och fick tilldelat mig information om nya grejer som har ändrats och lagts till i raspberry-koden samt i arduino-koden och varför. Vi testade olika sätt att få kommunikation med app och backend samtidigt men blev inte riktigt klara med backend-delen.

Torsdag:

* Möte med gruppen i skolan på labben där vi gjorde klart det sista med kommunikationen mellan app och mower, samt med backend.
* Jag började skriva på ”lessons learned” delen i powerpoint-presentationen samt skrev lite i Software Design-dokumentet.
* Vi bestämde att vi skulle filma imorgon samt skriva klart all dokumentation.

Fredag:

* Skrev beskrivningar till mower-teamets printar av vår kod från både Arduino och Raspberry Pi som vi lagt in i Software Design dokumentet.

Lördag:

* Satt en stund i skolan för att skriva klart loggboken samt kolla igenom alla dokument. Skrev vidare det sista på dagboken på kvällen.