Besprechungsprotokoll 3 (mit Wacker Neuson)

Datum 22.03.2017

Anwesend: Do, Smiljkovic, Schausberger, Ludwig

Besprochene Punkte:

* Eintragen neuer Räume( Identifikation welcher Raum => Nähe?)  
  Der Roboter muss erkennen welche Tags nicht gelesen werden sollen wenn ein neuer Tag registriert wird. Diese Abgrenzung soll mittels der gemessenen Signalstärke und einem Abgleich mit der Datenbank erfolgen.
* Wie Sieht der erste Durchlauf bzw. die Durchläufe aus  
  Der Roboter soll in der Lage sein sich eine Map des zu durchlaufenden Büros aufzubauen und seine Route durch diese planen.
* **Gui für größere Eintragungen am PC**Es soll einen Client geben mit dessen Hilfe es möglich ist auch vom PC aus die Tags zu verwalten.
* Konnektivität über WLAN checken  
  Die Kommunikation vom Roboter mit dem PC erfolgt mittels WLAN
* **Mehrere Roboter?**Es wurde die Migrierbarkeit des Systems auf weitere Roboter besprochen und man entschied einen Installation – Guide zu schreiben
* **Datenverlust=>DB wirklich am Roboter?**Es gibt Vorschläge in die Richtung einer dezentralen Datenbank, da es bei einem Schaden der Datenbank am Roboter zu einem sehr kostspieligen Datenverlust kommen könnte.
* Daten- Sicherung/Initialisierung über SAP?  
  Es ist in Erwägung zu ziehen ob eine Initialisierung über Daten aus einem SAP System sinnvoll ist
* GPS Module Ungenauigkeit vervielfacht sich indoor!   
  Dadurch kann es zu hohen Ungenauigkeiten kommen. Vielleicht können Koordinaten mithilfe von Lasertracking eine Option werden
* Initiale Fahrt => **dem Roboter Lernen wie er Roboter fährt (Personalstunden sollen möglichst stark reduziert werden)**
* Initial Map erstellen => eigene Map lernen (vielleicht api mode) oder Brootforcelösung zum initial lesen  
  Es ist festzustellen ob der Roboter die Map bei der ersten Fahrt von selbst erstellen kann
* Tag zum Raum vlt auch koordinate speichern  
  Die für die mit Koordinaten gehandelte Orientierung nötigen Daten könne in der Datenbank bei den Tags mitgespeichert werden.
* Mehrere Maps  
  Der Roboter soll in der Lage sein mehrere Maps zu speichern da er in verschiedenen Stockwerken eingesetzt werden können soll
* Ab welchem Wert soll eine konkrete Meldung erstattet werden wenn ein Gegenstand verschwindet
* Was wenn er nicht fertig wird bei einem Durchgang und laden muss  
  Der Roboter soll wissen an welchem Punkt seiner Route ihm der Strom ausgegangen ist
* **Produktliste** Alle Anbieter und bis Ende der Woche vom 27.03.2017  
  Wie b
* **Produktliste** Alle Anbieter und bis Ende der Woche vom 27.03.2017  
  Bis Donnerstag der Woche vom 27.3.2017 ist eine Produktliste mit Links der Anbieter als Mail abzuliefern
* Herrausfinden mass - package - costs für Tags  
  Wieviel kosten große Mengen?
* Prototyp und ScanTest mit Modellauto  
  Ab Erhalt der Sensoren soll die intensive Forschung beginnen
* Mitte April Tags und Leser  
  Ca. Mitte April sind die Tags + Lesegerät zu erwarten
* Glas Kollision?  
  Können Infrarot-Sensoren Glas erkennen?
* Scheduling  
   Ist vorerst zu vernachlässigen (vielleicht wenn Zeit bleibt hinzuzufügen)
* Verfahren wenn unbekannte Tags gefunden werden=>   
  Im Pflichtenheft ist zu ergänzen : Im Punkt Abgrenzung=> Was ist mit Tags die der Roboter nicht kennt?
* **Installationsguide**   
  Es ist ein Installation-Guide zu schreiben um die Installation neuer Bots oder eine Wartung zu vereinfachen
* Dienstvertrag Arbeitszeiten(Info steht aus)? – Es gibt definitiv keine Überstunden
* Forschung bezüglich der Anbieter (Funktion anderer Tags oder Alternativen)  
  Es sind Alternativen der favorisierten Tags und Leser zu finden und es muss Forschungen in Richtung der Anbieter geben =>(Massenrabatt, Versand, Produktliste, Vertrauenswürdigkeit, etc.)