

City of things prototyping kit

Ons Project

◇ Hoverboard





Sprint6:

Frame op de HoverB

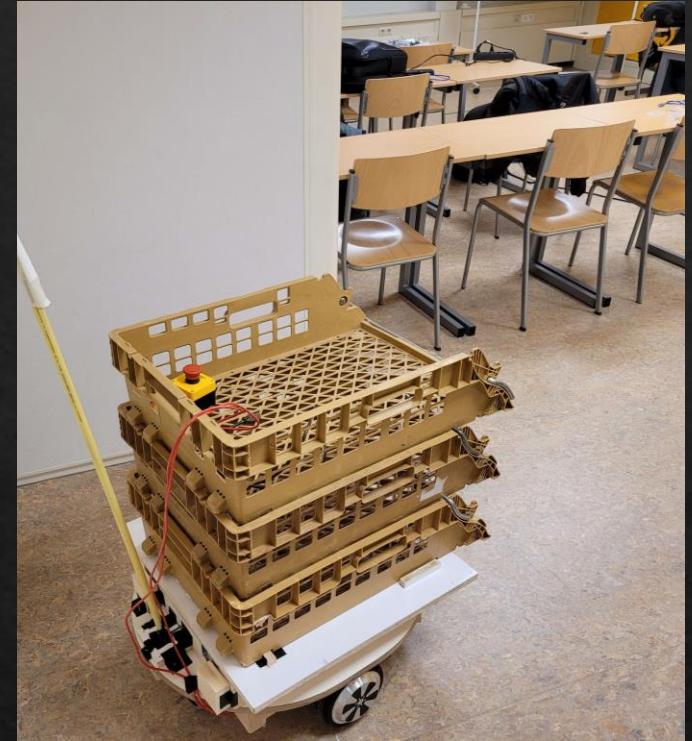
Navigeren tussen 2 coördinaten

Obstakel detectie

Frame

- ◇ rgb Lights voor in het donker en indicatie wanneer aan
- ◇ Kratten

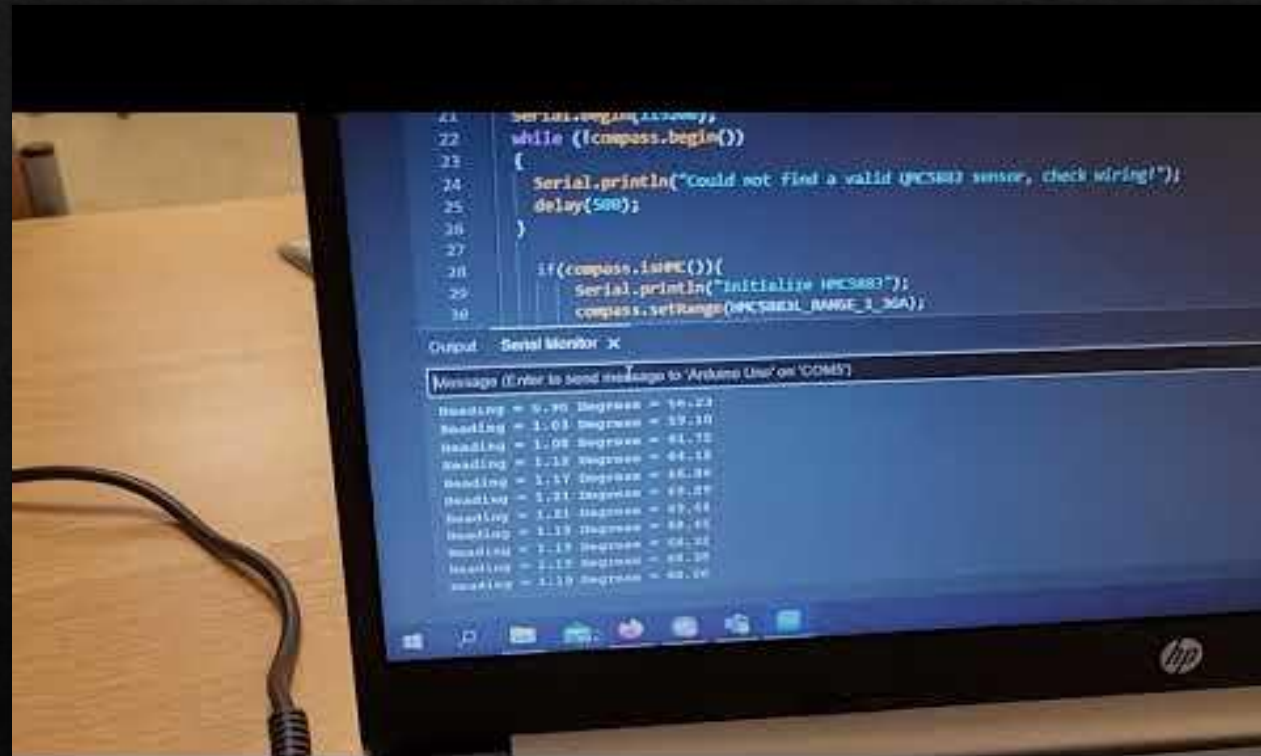




Brood Kratten

Kompas op HoverB

Vergelijken met GoogleMaps



Calibreren en dan draaien naar juiste hoek



Obstakel detectie



Retrospect

- ◊ Samenwerking
- ◊ Producten aanschaffen
- ◊ Probleem communicatie tussen micro controllers

Planning sprint 7:

Als een gebruiker wil ik dat de hoverboard zelfstandig naar een beacon toe kan rijden

in lijst Pending

Labels

● Must

+

Meldingen

👁 Volgen

☰

Omschrijving

Bewerken

- De hoverboard kan op een afstand van 0-30 cm nauwkeurig de beacon waarnemen
- De hoverboard past zijn rij richting aan naar de richting van de beacon

☑ Taken

Aangevinkte items verbergen

Verwijderen

67%

☑

Uitzoeken op welke manier de hoverboard de beacon kan detecteren

☑

Uitzoeken hoe er een connectie gemaakt kan worden tussen de beacon en de hoverboard

☐

De hoverboard kunnen laten rijden afhankelijk van zijn positie ten opzichte van de beacon

Voorgesteld

👤 Deelnemen

Toevoegen aan kaart

👤 Leden

📍 Labels

☑ Checklist

🕒 Datums

📎 Bijlage

📁 Omslag

📁 Aangepaste veld

Power-Ups

+ Power-Ups toevoegen