

City of things prototyping kit

Ons Project

◇ Hoverboard





Sprint4:

Testen nieuwe sensoren en gps module

Installeren nieuwe sensoren en gps module

Autonoom rijden verbeteren

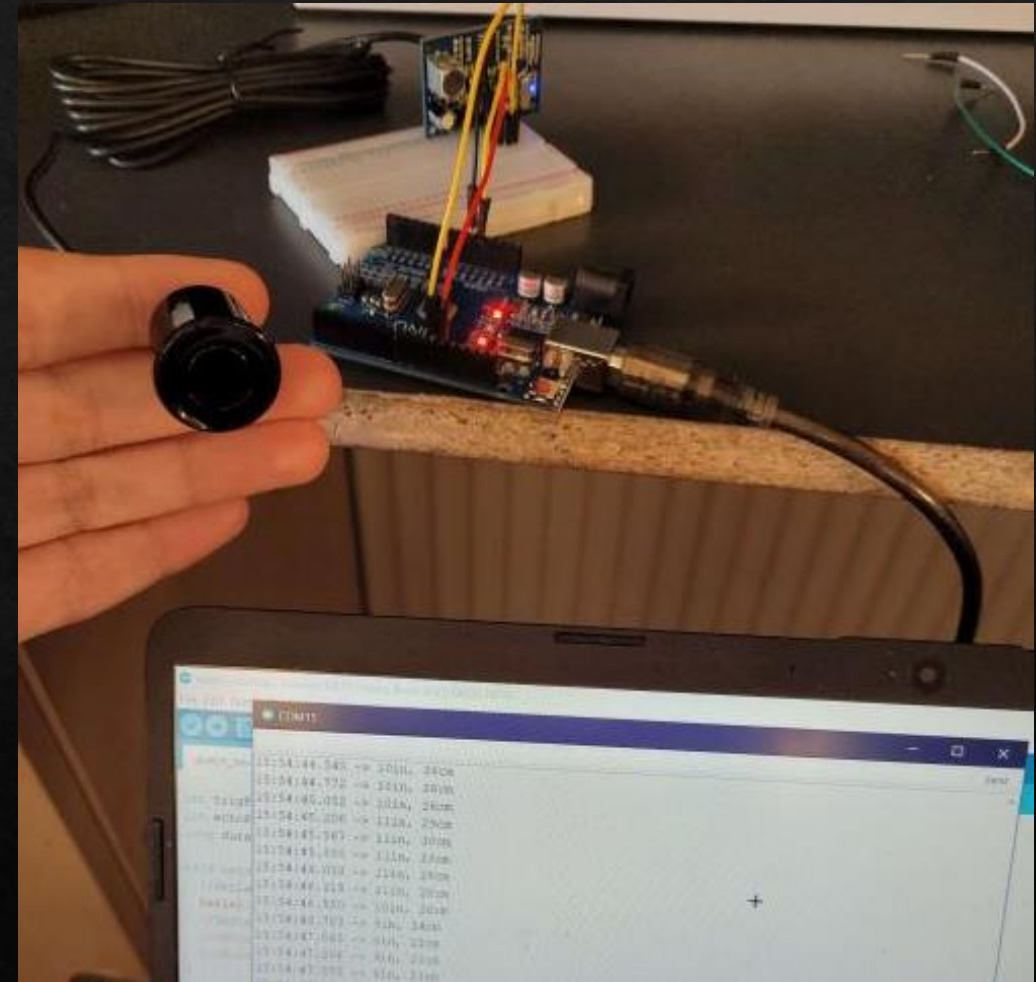
Maken en uitdenken van frames

Overzicht van alle onderdelen en protocollen

Experimenteel onderzoek documentatie

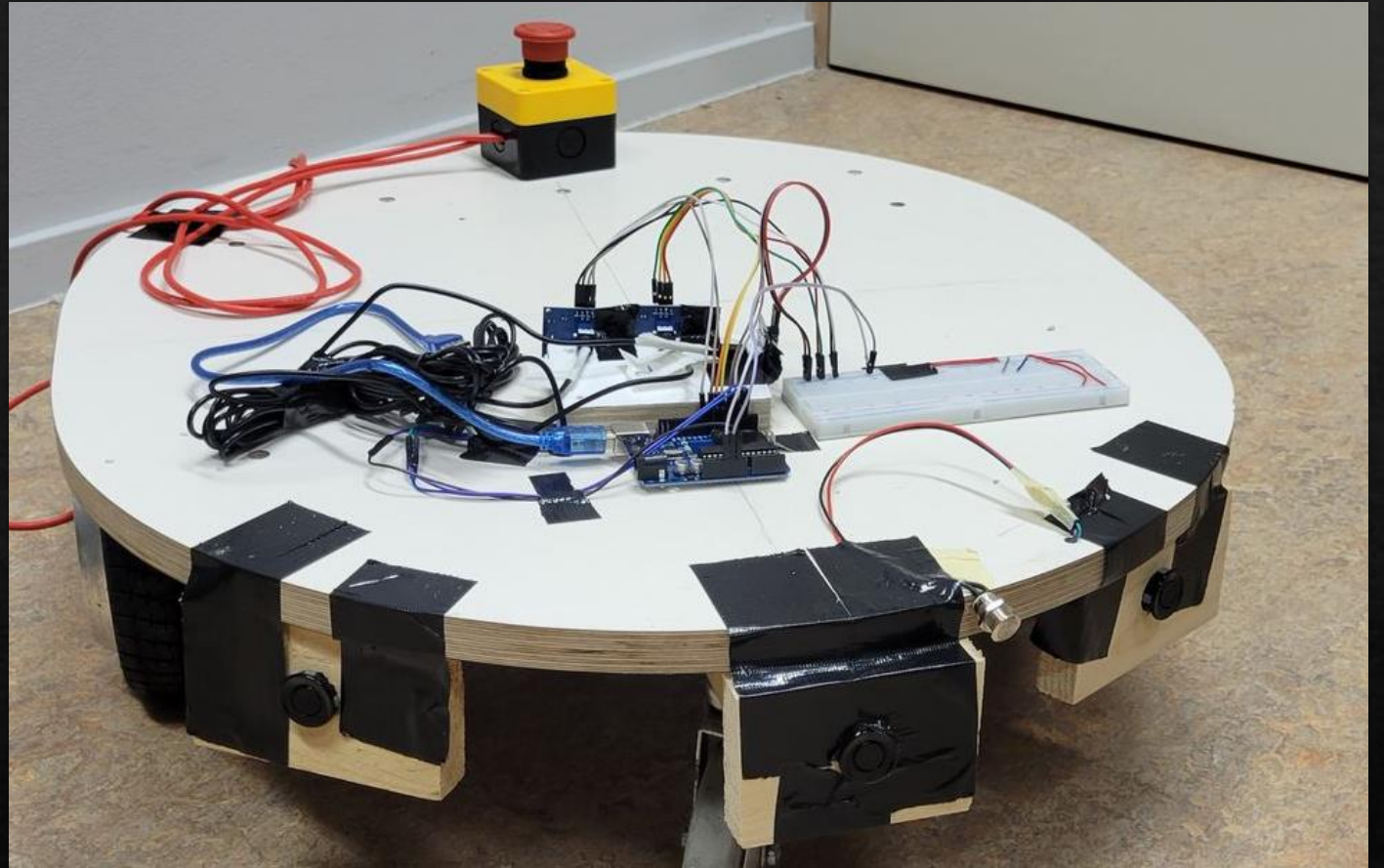
Testen nieuwe sensoren

JSN-SR04T ultrasoon sensor
45 graden horizontale kijkhoek
Water bestendig
Minder ruis tot bijna geen ruis



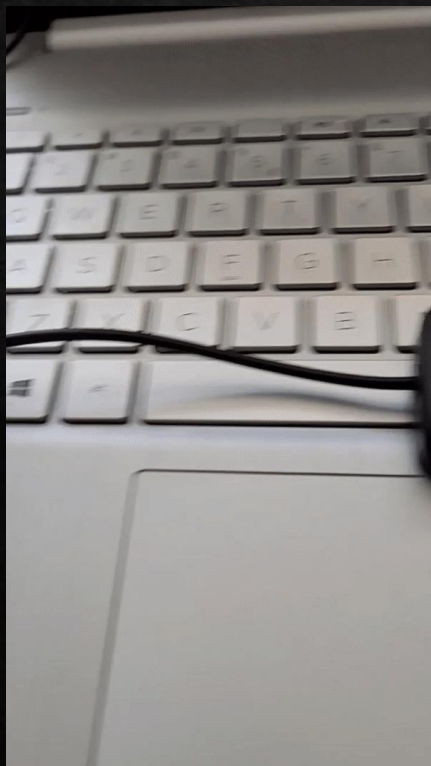
Autonoom rijden verbeteren

- Sensoren nu onder de plank
- waterdicht



Testen nieuwe gps module

- ◆ Adafruit ultimate gps breakout
- ◆ Opstart tijd van 5 seconden(oude module rond een minuut)
- ◆ Na een uur binnen en een uur buiten testen 0 timeouts (oude module ongeveer 10 timeouts per minuut)



Maken en uitdenken van frames

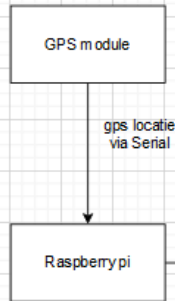


- Vlag voor betere zichtbaarheid
- Vlag werkt ook gelijk als Gps antenne
- Een "2e verdieping" met de oude plank ----->
- Alle bekabeling en micro controller tussen deze 2 planken

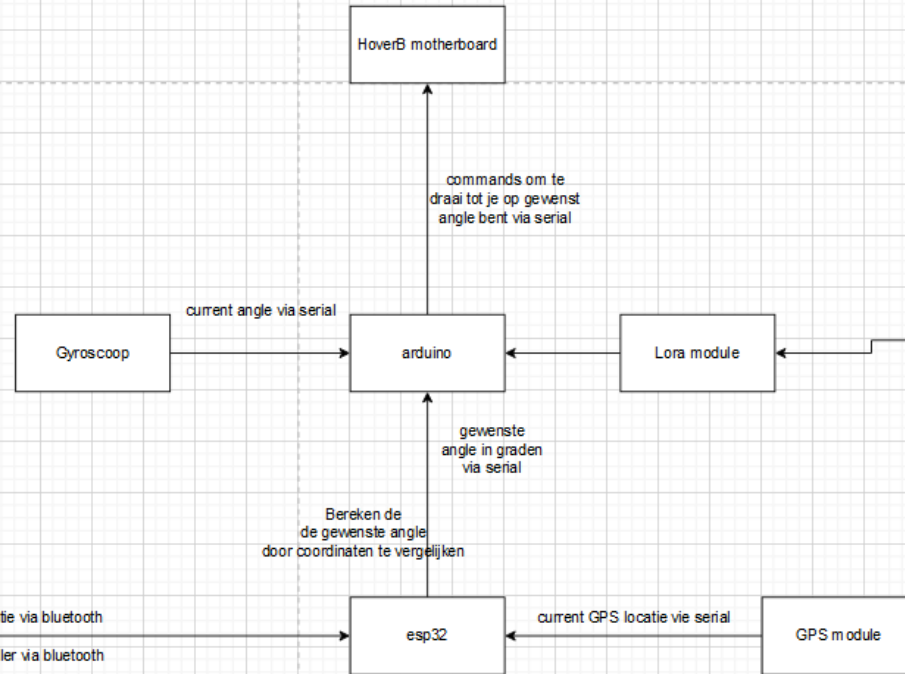


Overzicht protocollen en onderdelen

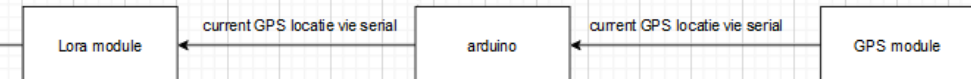
Controller



HoverB



Beacon



Feedback op documentatie

- ◆ Mappen structuur
- ◆ Waarom we onderzoek doen?
- ◆ Projectdoelen overzichtelijker maken

Projectdoelen

- ✓ Projectdoel is voldaan
- ✗ Projectdoel wordt aangewerkt
- ✗ Projectdoel moet nog gemaakt worden

ProjectDoel	Hoe wordt het aangetoont
[Analyseren] Je kunt met de projectgroep een voor het hele project relevante probleemomschrijving formuleren.	
[Analyseren] Je kunt relevante kwaliteitseisen opstellen	
✓ [Analyseren] Je kunt een analyse maken van de algemene en projectspecifiek risico's	Risicolog: ✓

Retrospect
sprint 4

Samenwerking

50% presentatie

Planning sprint 5:

 Als een gebruiker wil ik dat er genoeg ruimte op de hoverboard is om eten te vervoeren
in lijst To Do

Labels
Must +

Omschrijving Bewerken

- Er moet genoeg ruimte zijn om X aantal Y te vervoeren
- Het brood kan met een klein aantal makkelijke stappen uitgeladen worden

Taken Aangevinkte items verbergen Verwijderen

33% 

- ☒ Uitzoeken hoe we brood op een efficiënte manier kunnen vervoeren
- ☐ Het makkelijk maken op het brood makkelijk in-en uit te laten
- ☐ Constructie maken om brood te vervoeren

Je hebt onopgeslagen bewerkingen in dit veld. [Bewerkingen tonen](#) - [Weggooien](#)


Voorgesteld

- Deelnemen

Toevoegen aan kaart

- Leden
- Labels
- Checklist
- Datums
- Bijlage
- Omslag
- Aangepaste velden

Power-Ups

 Als een gebruiker wil ik dat ik de hoverboard op een veilige afstand een control tablet kan volgen

 Als gebruiker wil ik dat ik zelf een route kan instellen die de hoverboard gaat volgen.
in lijst Pending

Labels
Must +

Omschrijving Bewerken

- De hoverboard raakt de weg niet kwijt
- De hoverboard passeert of wacht bij elke toegewezen beacon

Taken Aangevinkte items verbergen Verwijderen

80% 

- ☒ Uitzoeken op welke manier de hoverboard de beacon kan detecteren
- ☒ Uitzoeken hoe we de gebruiker de opties willen geven
- ☐ De hoverboard kunnen laten rijden afhankelijk van zijn positie ten opzichte van de beacon
- ☒ Een algoritme schrijven zodat de hoverboard de kortste/efficiëntste/fiets route kiest
- ☒ Maken van gebruikersinterface

Voorgesteld

- Deelnemen


Toevoegen aan kaart

- Leden
- Labels
- Checklist
- Datums
- Bijlage
- Omslag
- Aangepaste velden

Power-Ups

- + Power-Ups toevoegen

Automatisering

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