## 1/10-19

**Participants**: Martin Myhrman, Jakob Odin, Johan Yngvesson, Andrea Mastrorilli, Tian Xia

Upstart meeting, background research and track building.

## 2/10-19

**Participants:** Martin Myhrman, Jakob Odin, Johan Yngvesson, Andrea Mastrorilli, Tian Xia

Background research, visited a RC-car store for inspiration. Been starting to look into different types of steering systems.

## 3/10-19

**Participants:** Martin Myhrman, Jakob Odin, Johan Yngvesson, Andrea Mastrorilli, Tian Xia

Divide the team into two groups that will look into and present two different solutions for steering the RC-car. Jakob started communicating with CRF regarding sponsoring food and drinks.

Jakob and Tian looked into a solution that focuses on buying a car and just implementing SW and sensors. Andrea and Johan investigate the option of building the car for scratch, this to make the car completely symmetric to win time if there would be a collision.

## 8/10-19

**Deltagare:** Jakob Odin, Andrea Mastrorilli, Tian Xia, Dingyuan Zheng

**Nytt:** Dokumentering kommer framöver göras på svenska, Dingyuan Zheng hoppat på projektet.

De två teamen har kommit fram till en kompromiss, bilen kommer att byggas från grunden med kompromissen att vi köper färdig drivlina och styrning. Tian har börjat jobba med att simulera bilens körning, detta för att kunna hitta de mest lämpade algoritmerna och sensorerna. Jakob och Andrea försätter med bakgrundsforskningen och letar efter lämpliga komponenter.

Imorgon ska Andrea ta med sig sin hårddisk där han har Solid Works, detta så vi kan börja modellera upp bilen. Jakob ska fixa så vi kan låna Chalmers 3D-printer.

## 9/10-19

**Deltagare:** Jakob Odin, Andrea Mastrorilli, Tian Xia, Dingyuan Zheng

**Nytt:** RC-bilen är beställd, rekrytering av nya medlemmar har börjat.

Tian har fått simuleringarna när man använder lidarn som sensor att fungera, han har dock inte lyckats implementera hindret i form av en kulle i simuleringarna.

Jakob har börjat bygga banan som kommer användas för att testa och trimma bilens sensorer och mjukvara. Banan består i dagsläget av två hinder, en kulle och ojämnt underlag i form av bubbelplast.

Dingyuan kommer vara ansvarig för mikrokontrollen som sköter alla beräkningar och bearbetar data från sensorerna.

Andrea har fortsatt att undersöka möjligheterna att bygga en bil som är helt symmetrisk, men kommer hoppa av projektet i några dagar då han ska göra en onlinekurs.

Gruppen var sedan och besökte ”reservdelarRC” och beställde en RC-bil som passar de angivna måtten utan modifiering. Bilen är beräknad att leverans 11/10 eller 14/10 och kostar 2000kr.

Johanna har skickat ut ett mail till development och berättat om projektet och Jakob håller på att rekryterna intresserade personer till projektet.

## 10/10-19

**Deltagare:** Jakob Odin, Tian Xia, Dingyuan Zheng

**Nytt:** Bilbanan är färdig.

Jakob har svart de som visat ett intresse av projektet och sedan har han byggt klart bilbanan.

Tian har byggt upp en ny simuleringsmiljö då en gamla hade buggar i sig.

Dingyuan har börjat kolla på vilka algoritmer som vi kan använda oss av för att göra bilen autonom.

## 11/10-19

**Deltagare:** Jakob Odin, Tian Xia, Dingyuan Zheng

**Nytt:** Stina Berg och Mergim Dushku har anslutit till projektet

Dagen började med ett avstämningsmöte med Johanna. Efter det har vi fortsatt med undersökning av sensorer och algoritmer. Vi har hittat en passande lidar som kostar runt 2000kr. Vi har även kommit fram till att den mikrokontrollen som vi redan har ”Jetson p3450” kommer fungera bra så vi behöver inte köpa in en ny. Vidare kommer vi behöva flasha mikrokontrollen och för att göra det behöver vi en minneskortsadapter som vi inte har.

Vi har även kommit fram till att vi kommer använda ”track following” algoritmer i kombination med ”artificial potential field” APF algoritmer.