P&O CW weekrapport

|  |  |
| --- | --- |
| Datum | 6/11/2013 |
| Groep | **Team Indigo** |

|  |
| --- |
| **Status van het project** |
| * Tussentijds rapport   + Verder aangepast   + In template zetten 🡺 herschikken   + Nog niet klaar!! * GUI   + Kleine aanpassingen   + Most notably: commandlist: commando’s per tijd * Zeppelin   + PID-algoritme algemeen   + Zoek-zweef-pwm algoritme   + Beiden init, nog testen * Fysiek ontwerp   + Eerste model in elkaar gestoken   + Motoren bestuurbaar * Camera   + Werkt grotendeels   + Nog interpreteren QR-code string (later)   + Nog probleem doorsturen image |
| * Algoritme PID nog niet getuned * Camera: doorsturen images bij ‘sudo’ * Algemene gevoeligheid van de zeppelin * DistanceSensor: nauwkeurigheid |

|  |
| --- |
| **Planning** |
| TODO  Tussentijds verslag:   * ‘abstract’ = soort korte samenvatting * GUI (algemene info, nieuwe screenshot) * Algoritmes * Kritische bespreking, tijdsbesteding * Klassediagram!!!! (van package ‘zeppelin’ en ‘server’ en eventueel andere dingen die op de RPi gebruikt) (programma: Modelio) * Compilen in Latex   Project:   * PID-algoritme voor hoogte tunen!! * Evt zoek-zweef pwm testen * Alles doorgeven aan GUI (status motoren, alle transfers moeten in commandlist!) * GUI: zorgen dat releasedkey van een vroeger ingedrukte key, niet wordt doorgestuurd indien dit de keypressed van een andere verstoord * Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar * Zorgen dat onze applicatie start bij boot RPi!!!!!!!! |