P&O CW weekrapport

|  |  |
| --- | --- |
| Datum | 13/11/2013 |
| Groep | **Team Indigo** |

|  |
| --- |
| **Status van het project** |
| * Tussentijds verslag   + Klaar en doorgestuurd * GUI   + (gedeeltelijk) status motoren updaten   + Extra buttons controle pwm * DistanceSensor   + Probleem storing door motoren opgelost   + Meerdere motoren tegelijk 🡺 probleem   + Opl: distancesensor op een vleugel * Camera   + Aparte thread imagesender 🡪 probleem doorsturen opgelost |
| * Algoritme PID nog niet getuned * Fysisch ontwerp steekt nog niet volledig in elkaar |

|  |
| --- |
| **Planning** |
| Demo:   * PID-algoritme voor hoogte tunen!! * Evt zoek-zweef pwm tunen * Doorgeven aan gui: status motoren * (wait duration distancesensor = 20?? Of 40) * Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar   Later:   * 3 threads voor verzenden: image, gui -> server, server -> gui? Of iets aan image aanpassen * Zorgen dat onze applicatie start bij boot |