P&O CW weekrapport

|  |  |
| --- | --- |
| Datum | 18/11/2013 |
| Groep | **Team Indigo** |

|  |
| --- |
| **Status van het project** |
| * Demo 1 gegeven   + Demonstratie: 8/10     - Een van de betere groepen     - Vragen beantwoorden: verdelen     - Enkel zelf tonen wat je zeker bent dat werkt (de rest enkel wanneer gevraagd)     - Heel goed voorbereiden wat te zeggen     - Jezelf verkopen   + Verslag: 6/10     - Besluit concreter (te vaag nu)     - Abstract concreter     - Inleiding: iets gedetailleerder over wat volgt     - Kritische analyse: kritischer, alles zeggen waar je niet tevreden over bent   + Software: 6/10     - Vooral omdat GoToHeight met PID en dan ZweefPWM       * Nu ok: altijd PID   + Alles gerealiseerd wat moest gerealiseerd tegen demo: 8/10   + Testen: 8/10     - Maar dan moeten we wel testen zoals we zeggen dat we het gaan doen     - Voor motoren   + Groepswerking: 5/10 * HeightController om constant de hoogte te controleren * Probleem met ongesynchroniseerde sockets opgelost * Commands: package met klasses voor commands |
| Welke zijn de belangrijkste problemen en aandachtspunten? |

|  |
| --- |
| **Planning** |
| * HeightController, PID tunen (integraal, kd) * Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar * Hoogte moet doorgestuurd worden door DistanceSensor * Horizontale bewegingen * QRParser * Camera thread optimaliseren   Later:   * 3 threads voor verzenden: image, gui -> server, server -> gui? Of iets aan image aanpassen * Zorgen dat onze applicatie start bij boot * Gui hoogte tonen diagram. |