|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Notulen | |  |
|  |  |
| Datum bijeenkomst: | 2 december 2021 |
| Datum Rapport: | 2 december 2021 |
| Plaats: | Rotterdam, RDM Campus |
| Aanwezigen: | Jan Scholtens  Peter van de Klugt  Ronald Dingemanse  Bryan Chung  Timo de Haan  Mick Vermeulen  Wouter van Huut |
| Auteur: | Jia-jie Yeh |
| CC: |  |
|  |  |  |
| Onderwerp: | AquaBots modelvaartuig bedieningssysteem |  |

## Notulen vorige vergadering

### NMAE en PWM document

* Voor PWM-document wordt er gekozen om plaatje 2 te gebruiken.
* Nog een verbindingslijn toevoegen voor de IO in het NMEA document.

### Componenten bestellen

* Raspberry pi 3b besteld of lenen van Jan.
* 3x arduino shields en uno’s besteld.
* 3x USB b kabel 1.5 voor arduino UNO.
* Micro-SD 16 Gb besteld.
* 3x Ethernet kabel 1.5m besteld.
* 1x Ethernet kabel 0.5m besteld.

### Expirimenteel onderzoek

* Zorgen dat je eerst een werkend protocol hebt
* NMEA strings doorgeven via het netwerk.
* Testen met checksum.

### Gebruikers onderzoek

* Meeting gebruiken
* Eisen van de PO’s in verwerken.
* (Mag) Je kan een enquête doen met de TI studenten.

### Functionele decompositie

* Functies schrijven.
* Dieper in verwerkt.

### Algemeen

* Status sensoren moet een soort bericht kunnen aflezen
* Raspberry Pi niet gebruiken voor de actuatoren omdat het afsluiten niet fijn is.
* UDP en TCP kunnen allebei, maar om te checken moet je checksum gebruiken.
* Taken verdeeld voor de komende periode.
* Test opstelling maken met een potmeter en servo.
* Interface bespreken met de Aquabot scheepsbrug.

## Verslaggeving huidige vergadering

### Functionele decompositie

- verder functies van componenten zoals software interfaces bij componenten toevoegen

literatuur onderzoek

- zag er goed uit

- was duidelijk

experimenteel onderzoek

- flow chart test code

- beeld informatie voor druk netwerk simuleren

- worst case scenario weergeven in test

- tcp kan voor data clashes zorgen

- zorgen voor centrale klok om latency te meten

- berichten twee kanten opsturen voor meting

- niet duidelijk wat gemeten is

- structuur was wel duidelijk

Pwm verslag

- tekst plaatje servo klopt niet

- hz en tijd door elkaar

- puls lengte bepaald frequentie

- bereik buiten graden ook belangrijk

- wat gebeurt bij overflow van 360 naar 0

- wat gebeurt bij storingen/fouten

## 3. Volgende bijeenkomst

- Feedback op functionele decompositie/ experimenteel onderzoek/pwm verslag verwerken en de documenten aanpassen

## Actie lijst

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Ref** | **Door** | **Omschrijving** | **Commentaar** | **Voor** | **Klaar** |
| 1 | Mick | Functionele decompositie aanpassen | Verwerking van feedback vorige meeting | 16-12-21 | ja |
|  |  |  |  |  |  |
| 2 | Wouter | Gebruikers onderzoek |  | 16-12-21 | nee |
| 3 | Timo | Servo en potmeter opstellen |  | 16-12-21 | ja |
| 4 | Timo | Bestellen componenten |  | 16-12-21 | Ja |
| 6 | Bryan | Experimenteel onderzoek |  | 16-12-21 | nee |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |