|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Notulen | |  |
|  |  |
| Datum bijeenkomst: | 28 okt 21 |
| Datum Rapport: | 28 okt 21 |
| Plaats: | Rotterdam, RDM Campus |
| Aanwezigen: | Jan Scholtens  Peter van de Klugt  Ronald Dingemanse  Bryan Chung  Jia-jie Yeh  Wouter van Huut |
| Auteur: | Jia-jie Yeh |
| CC: | Timo de Haan  Mick Vermeulen |
|  |  |  |
| Onderwerp: | AquaBots modelvaartuig bedieningssysteem |  |

## Notulen vorige vergadering

### Feedback functionele decompositie

* Maak een inleiding, waar gaat het project over.
* Titelpagina iets duidelijker maken.
* nummering is ook gelijk de prioriteit: dus niet payload als eerste.
* Verstoring toevoegen.
* Jullie zijn vooral gericht op de communicatie verspreiden van informatie naar elkaar maak helder waar die informatie is en waar dat naar toe moet. Voorbeeld opzet:   
  ICT -> communicatie -> binnenComunicatie & buitenComunicatie

Als objecten niet slim zijn moet ik nog een stukje slimmigheid maken dat hij dat wel kan

een slim object is een object dat over Ethernet kan praten

#### Payload feedback

* Schema is een interactie diagram, niet de functionele onderdelen.
* Wat is het doel van de payload VB: een sensor die metingen uitvoert.

#### Vaarbedrijf

* Heeft informatie leveranciers en met die informatie moet wat worden gedaan.

### microcontroller feedback

* Maak geen gebruik van ik/we/wij vorm.
* Maak een inleiding beschrijf de context: je hebt dit nodig voor [dit] doel.
* Maak alleen een bijlage als je er naar verwijst.
* Durf eigenwijs te zijn, Bijvoorbeeld: een shield is echt beter want [reden],  
  Het is in dit geval een gedachte/voorkeur van de PO.
* Denk ook aan deze criteria: geschikt voor de software die je er op wil gaan draaien

en de juiste IO interfaces heeft(met wie moet hij informatie kunnen uitwisselen)

SPI, I2C, UART is niet volledig ook nog analoog, serieel

* Maak eerst in kaart wat er van de microcontroller wordt verwacht (BV kracht/snelheid)
* Let op met een development board is in eerste instantie gericht voor ontwikkelen i.p.v. productie

### Overige feedback

* Functionele decompositie is alleen om het probleem helder in kaart te brengen.
* Maak een verdeling voor de taken.
* Hoe gaan we controleren of er gedaan is wat was afgesproken.
* Maak een planning waar wil je zijn in welke sprints

dus aan het eind wil ik een werkend communicatie systeem

oké wat wil ik 2 weken daarvoor

en wat wil ik 4 weken daarvoor ...

* VB van een taak sensor data omzetten naar NMEA berichten, dit kan je nu al doen
* kabels, een set vragen
* Weet dat er meestal 2 slagen over heengaan voordat documenten gelijk goed zijn.

## 3. Volgende bijeenkomst

* Het sturen van notulen document.
* Actielijst wie wat wanneer doet.
* Upgrade van microcontroller en functionele decompositie documenten.

## 2. Verslaggeving huidige vergadering

### Feedback functionele decompositie

* Maak een inleiding, moet smart componenten beter uigelegd worden. Ook moet het specifieker. Dus niet; ‘NMEA gaat door het systeem’.
* Document moet een beeld hebben dat je elke keer in zoomed van het probleem in kleine problemen.
* Romp is ook smart en moet er voor zorgen dat er geen water komt.
* Verstoring verkeerd begrepen.
* Nutsverziening is niet van ons belang.

### microcontroller feedback

* Zorg dat je smart functie niet in de document verwerkt.
* Eisen lijst moet verband hebben met de requirementanalyse/backlog.
* Inleiding moet abstract worden.
* Smart moet anders worden verwerkt.
* Eisen lijst moet ook praten over de processor kracht. En opslag.
* Plaatjes toevoegen.
* Lezer die geen elektrotechniek te maken leesbaar maken.

## NMEA GPS feedback

* Te weinig inhoud om een rapport te maken.
* Zorgen dat je over een specifiek component praat in de titel.

## PWM signaal feedback

* Een elektrisch schema maken of een plaatje voor de lezer. Hiermee krijg je een helder beeld.
* Een algemeen verhaal van maken.
* Communicatie medium? (toon aan wat voor communicatie het is)

### Overige feedback

* Er is nog weinig informatie over de motor controller. De motor kan je besturen net als hoe je een server aanstuurt. Er wordt een T200 gebruikt in het systeem, maar er zijn kleine documentaties op internet.
* Bij een compas is er een werkende code dat 3 jaar oud is. Dit geeft alleen HDG berichten door (flux gate compas). Zelf moet je het nog een keer gaan checken omdat het volgens Peter ook HDT berichten kan sturen. Dit komt omdat de informatie door elkaar heen lopen.
* Probleem inventeren, het signaal van de code is niet correct geinventeerd. Dit komt omdat de interface; ‘Rx, Tx’ met elkaar door draaien. Ook moet je de ground eruit halen.

Seriële software kun je wel inventeren.

## 3. Volgende bijeenkomst

* Het sturen van notulen document.
* Actielijst wie wat wanneer doet.
* Nog een Upgrade van microcontroller en functionele decompositie documenten.

## 4. Nabrander

## Actie lijst

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Ref** | **Door** | **Omschrijving** | **Commentaar** | **Voor** | **Klaar** |
| 1 | Wouter | Functionele decompositie | Verwerk het terug gestuurde commentaar | 4-11-21 | ja |
| 2 | Timo | Verslag NMEA GPS module |  | 26-10-21 | ja |
| 3 | Timo | Verslag PWM signaal uitlezen |  | 26-10-21 | ja |
| 4 | Bryan | Verslag Ethernet schild |  | 26-10-21 | ja |
| 5 | Mick | Verslag NMEA Compass | ??? | 26-10-21 | Nee |
| 6 | Jia | Microcontroller/schild voorstel | Verwerk feedback | 26-10-21 | ja |
| 7 | Bryan/Mick | Testnetwerkopstelling maken |  | 11-11-21 |  |