

compassRobot

Milestones

Co	Kto	Do kiedy
Stworzenie biblioteki do obsługi kompasu		8.12.2015
-komunikacja Freescale z kompasem poprzez I2C	Zrobione rok wcześniej	
-podłączenie kompasu na robocie ZUMO i poprawne odczytywanie wyników	Piotr	
- utworzenie funkcji umożliwiających jak najdokładniejszy danych obrócenia robota na podstawie dwóch kompasów, kalibracji i uśredniania wyników.	Piotr	
- funkcje do wywoływania przerwania gdy kurs robota zmieni się o zadany kąt.	Paweł	15.12.2015
Napisanie aplikacji do komunikacji z robotem		22.12.2015
- zakup modułu bluetooth i podłączenie go do płytki	Paweł	8.12.2015
- prosty program pozwalający połączenie z komputerem (labView), wykorzystanie gotowej biblioteki		
- podstawowe funkcje robota pozwalające na poruszanie, odczytywanie wyników		
Wprowadzenie algorytmu obliczania pozycji robota		5.01.2016
- dołączenie biblioteki pozwalającej na odczytywanie ilości obrotu kół robota		
- obliczanie przemieszczenia robota dzięki w.w bibliotece i kompasowi		
- dodanie funkcji powrotu do startu.		
Stworzenie przyjaznego interfejsu dla użytkownika w aplikacji napisanej w LabView i dodanie funkcjonalności pozwalających na sterowanie i odbieranie informacji od robota.		19.01.2016
- wygląd programu w labView (ładna grafika itp.)		
- dodanie ciekawych funkcjonalności w programie.		
Testy i poprawianie błędów.		2.02.2016
- testy i poprawianie błędów	Paweł	
- testy i poprawianie błędów	Piotr	