

Protokoll: Elektrotechnik Projekt – Indoorpositioning

Meeting 04.04.2018 , 14:00-16.45 Uhr

Teilnehmer: Ralf Tönjes
Daniel Kümper

Mehmet Yentar
Marcel Selle
Bernhard Matthias Luedtke
Johannes Windau

Top 1: Durchgeführte Arbeiten

- Besprechung aktueller Stand
- kurze Einführung Raspberry Pi
- Raspberry Pi konfiguriert: auslesen Werte Beschleunigungssensor möglich
- Smartphone und Tablet aus Labor zu alter Softwarestand
- Luedtke stellt Smartphone für nächste Zeit zur Verfügung
- Kümper nächste 2 Wochen(KW 15/16) nicht da -> Ansprechpartner Hüdepohl

Top 2: weiteres Vorgehen

- Planung der nächsten 2-3 Wochen:

- Aufgaben eingrenzen und einteilen
- Zeitplanung

- Projektziele und Meilensteine planen

- wichtigste Punkte:
 - Decawave App Funktionen und Aufbau verstehen
 - > ‚Was passiert wo?‘ / Schnittstellen auslesen
 - Beschleunigungs- und Positionswerte überprüfen
 - > Verknüpfung der Werte in App?
 - Erfahrungen Kalibrierung zusammenfassen, Autokalibrierung erweitern/verbessern
 - Raspberry mit Modul als Tag aktiv in Netzwerk Positionen auslesen und loggen
- Aufbau erweitern: mehr Anker (höher, tiefer positionieren), Mitbenutzung Nebenraum
- Messaufbau: Einrichtung und Einsatz beschreiben
- Projektbericht vervollständigen
- Konkretisierung Diagramm (Konfiguration Anker, App...)

Nächste Termine:	Donnerstag	9:45 Uhr	AC208
	Montag	12:15 Uhr	AC208
	Mittwoch	14:00 Uhr	AC208