

Brainstorm

Tuesday 22 September 2015

16:02

- Design filosofi **Laurids**
 - Centeret omdrejningspunkt om gyro.
 - Farvesensor placeret ud fra midten
 - Kugle x 2 til stabilitet.
 - Fangearme plasering, afstandsmåler (Ultrasonisk)
 - Smallere hjulafstand
- Målsætning **Jeppe**
 - Meget Ego (vippe)
 - Valgt de "svære" fra
 - Hurtigt i mål.
 - Hellere skippe opgave end ikke fuldføre banen.
- Resultater fra RoboCup **Seb**
 - Video clip fra Cup
 - Forklaring af når det går godt.
 - Forklaring af når det går skidt.
 - Fejltælling af missioner
 - Hjulet foran kunne ikke køre med vægt på
 - Rotation ved mission 2
 - Pitstop ændringer
 - Lav musik
- Procesanalyse **Jonas**
 - Planlægning
 - Samarbejdskontrakt
 - Strukturering af rapport
 - Arbejdsfordeling
- Uddybning af uklare emner
- Supplerende oplysninger
 - Manglende missioner
 - Navigation med encoder og gyro.

