

Reunião 29 de Setembro

• Arquitetura do projeto:

- Pasta Jetson-> tratamento de dados:
 - Processa a informação do ssliadar
 - Avisa Arduino quando interromper a ligação do sinal do joystick ao motor quando objeto é identificado pelo sensor;
 - Pasta Arduino:
 - Conversão AD/DA;
 - Altera os valores de V e ω para 0 quando informado pela jetson nano
-

• Assumimos:

- Tensão de saída do arduino 0-3.3V (Para V e ω), sendo que o circuito de transição que já existe (hopefully);
 - O primeiro objetivo será apenas parar o movimento da cadeira no caso de um objeto ser detetado (desacelerar e/ou desviar).
-

• Distribuição de tarefas:

- João -> Calibração de Joystick;
- Francisco -> Joystick IO;
- Tiago Correia -> Comunicação entre Jetson e Arduino;
- David -> Ficheiro(s) de Teste(s)