

Reunião 1 de Outubro

Alcançado

- Arquitetura de código definida 100%;
- Rotinas principais;
- Testes de aceitação Arduino.

Bloqueios

- Necessidade de hardware para testar (Arduino);
- Aquisição de um joystick;
- Falta de documentação para SSLidar.

Distribuição de tarefas

- Francisco Samagaio:
 - #1 Conversão de coordenadas lineares para polares (até 2022-10-07)
 - #14 Distância dos objetos (lidar) a partir dos dados do driver usb (entrega indeterminada)
- David Freire:
 - Definição da arquitetura (entregue 2022-10-01)
 - #7 Rotina principal arduino (entregue 2022-10-01)
 - #6 Testes de validação arduino (entregue 2022-10-01)
 - #8 Rotina principal python (já entregue)
 - #3 Testes de validação e aceitação Jetson Nano (até 2022-10-07)
 - Comprar joystick (até 2022-10-07)
 - #15 Driver usb do sslidar em python (entrega indeterminada)
- João Leitão:
 - #10 Calibração do joystick (até 2022-10-07)
- Alexandre Queirós:
 - #11 Normalização das coordenadas do joystick (até 2022-10-07)
- Tiago Correia:
 - #4 Interface em python de jetson nano para arduino (entregue 2022-10-01)
 - #9 Comando dos motores da cadeira (até 2022-10-07)