**Møte oppsummering 16. september 2014**

Prosjektoppgave i ING100.

18.09.14: Roboten er nå bygget, kjører fint og mye av koden er allerede gitt i eksempel filer, så den første delen tror jeg blir rimelig grei skuring.

Fint om dere så snart som mulig sender meg bruker på GIT slik at jeg kan legge dere til der.

Vi ble enige om at alle gjør i utgangspunktet alt det obligatoriske, sammen med noen eller alene, men vi fordeler ansvaret for å skrive inn og dokumentere de forskjellige delene i rapporten som under.

**Aksjoner og ansvarlig:**

1. Hvem gjør hva - Fordel oppgaver:
   * **Obligatorisk del (kap1.2) - OK**
     1. Bygg robot - Helge
     2. Program for å kjøre med joystick - Alle
     3. Sett opp lyssensor
        + Integrering - Anders/Espen
        + Derivering - Helge
        + Filtrering -  Daniel
     4. Dokumenter ihht kap3 - Alle
   * **Kreative deler**
     1. Alle velger en enkel del hver og en middels/vanskelig til første møtet med Tormod
        + Helge:
          1. - Vis hastighet
          2. - Initialiser joystick ved start
          3. - Kreative oppgaver: #3, 7, 10, 22 og 26
        + Anders: #1 og 6
        + Espen: #23
        + Daniel: #5, 8 , 9 og 14
   * Koordinere og lage film/dokumentasjon - Anders
   * Koordinere og skrive prosjektoppgaven - Helge
   * ~~Lagre sensorsignal (data og tidsvektor) - Helge eller Anders/Espen (den som kommer så langt først deler på GIT)~~
2. Arbeidsform
   * Vi jobber slik det passer for hver enkelt slik at det passer med jobb. Avtaler møter etter behov.
3. Robot rulleringsplan
   * Uke 38: Helge
   * Uke 39: Anders/Espen
   * Uke 40: Daniel
   * Uke 41: Helge
   * Uke 41: Anders/Espen
   * Uke 42: Daniel
   * Uke 43: Helge
   * Uke 44: Anders/Espen
   * Uke 45: Daniel

**Tidsplan:**

10 okt - ferdig med obligatorisk del. Planlegg kreative deler etter møtet

24 okt - Alle gjør det de har mulighet til på kreativ del

7 nov - Ferdig med kreativ del slik at vi ferdigstiller rapport frem mot innleveringsfrist

21 nov - innleveringsfrist, prosjekt ferdig