

# Podział Zadań

9 marca 2016

**Spotkanie organizacyjne** odbędzie się 19 marca 2016 o godzinie 15:00 w pierwszym barze (prawdopodobnie remont) na wzniesieniu na placu grunwaldzkim.

## 1. Wybór części

takich jak silniki i zasilanie, antena, czujniki odległości

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Hebel
- Pomoc: Andrzej Szmyt
- Do przeanalizowania: sprawdzić sensowność użycia czterech silników oraz serwa do kamery

## 2. Wybór płytki uruchomieniowej

np. model Raspberry PI 2

- Osoba odpowiedzialna: Jędrzej Maliniak

## 3. Kamera do płytki uruchomieniowej

model, komunikacja, biblioteki

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Jabłoński
- Wymagane wykonane zadanie nr 2

## 4. Zasilanie i sterowanie silnikami

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Hebel
- Pomoc: Andrzej Szmyt
- Wymagane wykonane zadanie nr 1 i 2

## 5. Transmisja danych

przez WiFi. Odbiór i przesył danych z komputera operatorskiego do robota

- Osoba odpowiedzialna: Andrzej Szmyt
- Wymagane wykonane zadanie nr 1 i 2

**6. Projekt połączeń elektrycznych**

wraz z rozmieszczeniem elementów

- Osoba odpowiedzialna: Andrzej Szmyt
- Pomoc: Piotr Hebel
- Wymagane wykonane zadania nr 1, 2, 3, 4

**7. Złożenie robota do kupy**

[opcjonalnie] wykonanie obudowy

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Hebel
- Pomoc: Andrzej Szmyt

**8. Komputerowy model robota**

wykonany w *TopSolid*. Animacja robota, [opcjonalnie] układ elektroniczny.

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Jabłoński
- Pomoc: Filip Malinowski
- Wymagane wykonane zadanie nr 6 i 7

**9. Oprogramowanie robota**

ogarnięcie ROS'a, odczytywanie danych sensorycznych, oprogramowanie sterowania silnikami, transfer danych z\do komputera

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Dulewicz
- Pomoc: Piotr Jabłoński, Filip Malinowski
- Wymagane wykonanie zadania nr 5 i 6

**10. Oprogramowanie komputera operatorskiego**

interfejs graficzny, wizualizacja danych sensorycznych, transfer danych z\do robota

- Osoba odpowiedzialna: Piotr Dulewicz
- Pomoc: Piotr Jabłoński, Filip Malinowski
- Wymagane wykonanie zadania nr 5 i 6

**11. Model Analityczny robota**

kinematyka oraz dynamika robota

- Osoba odpowiedzialna: Filip Malinowski
- Wymagane wykonanie zadania nr 7

**12. System komunikacji wewnątrz-projektowej**

dysk internetowy, repozytorium Github, trac, itp.

- Osoba odpowiedzialna: Filip Malinowski
- Pomoc: Piotr Dulewicz, Jędrzej Maliniak