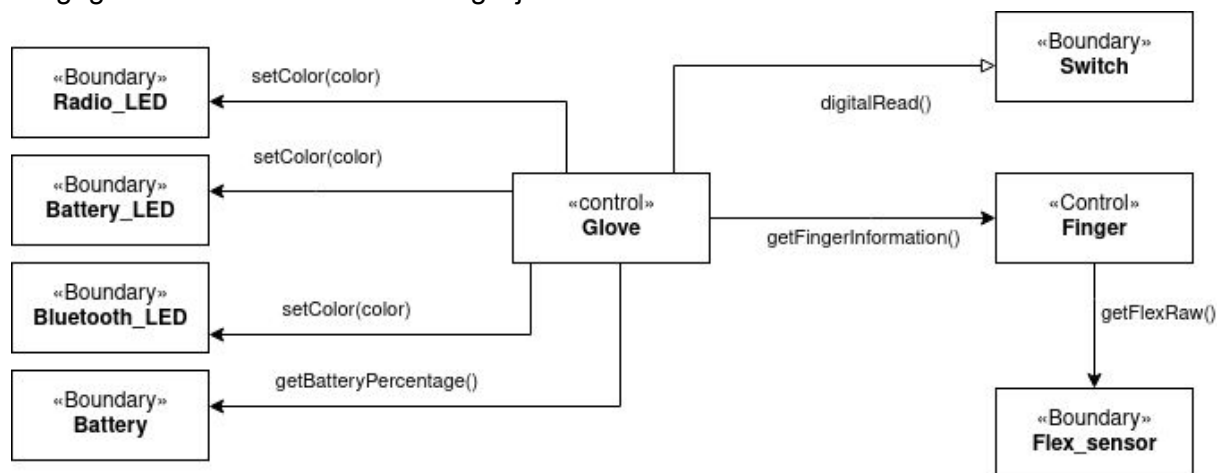


# Modellen Honest Gloves

<b>Object model</b>	<b>1</b>
<b>Taakstructurering</b>	<b>2</b>
<b>Class Diagram</b>	<b>3</b>
<b>State transition diagrams</b>	<b>4</b>
Dominant glove	4
Submissive Glove	5
<b>Hardware Model</b>	<b>6</b>

## Object model

In dit object model is te zien uit welke onderdelen een enkele handschoen bestaat. Er wordt aangegeven welke onderdelen nodig zijn voor het ontwikkelen van de handschoenen.



# Taakstructurering

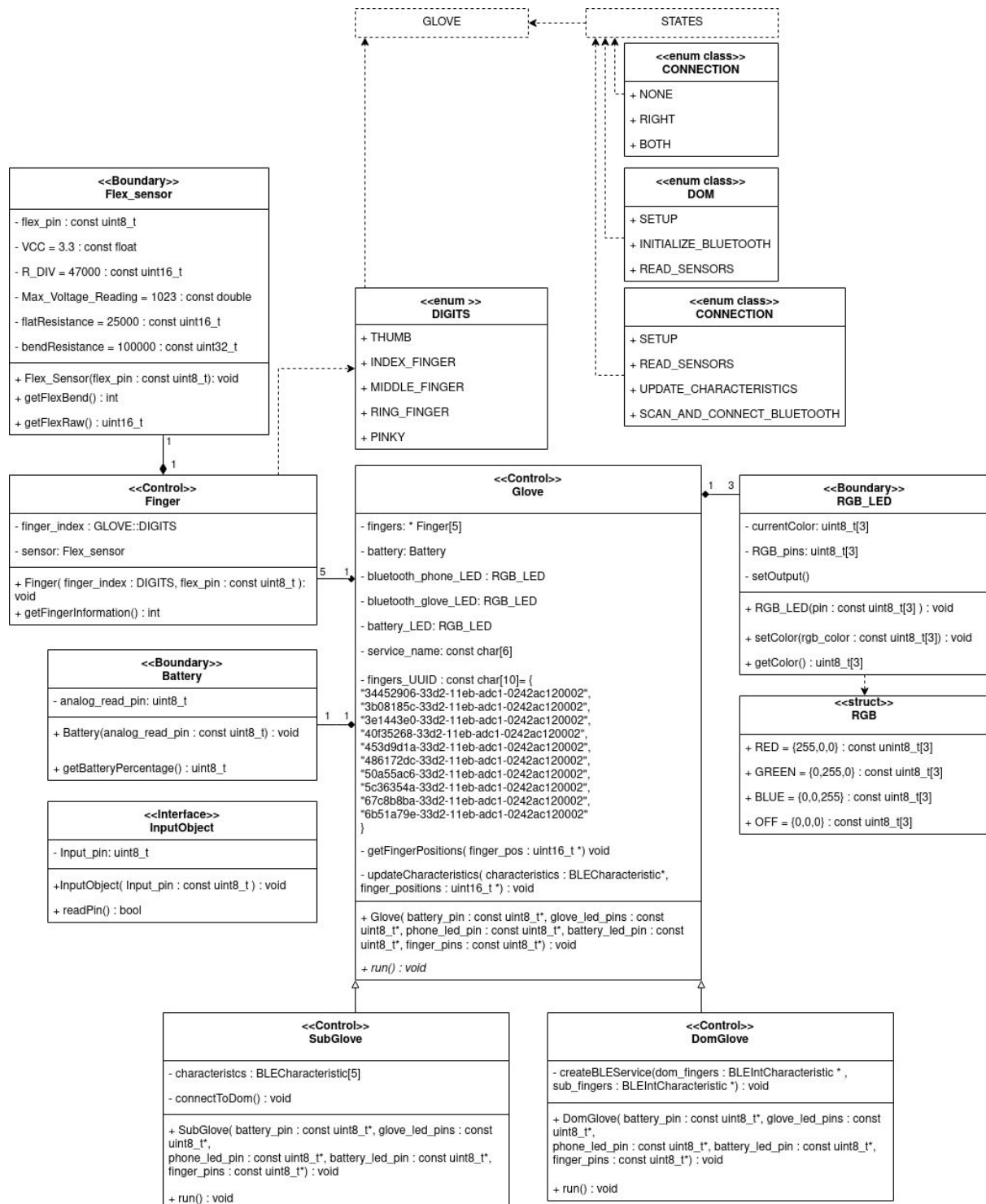
Hieronder weergegeven is de taakstructurering voor de honest glove handschoenen. Dit systeem heeft geen individuele taken maar wordt samengevoegd tot een grote taak. technisch gezien is er dus geen taakstructurering nodig. Er is toch een taakstructurering toegevoegd om binnen de taak prioriteiten te bepalen.

Taak structuur				
Objecten	Taaksoort	Periode	Deadline	Prioriteit
Glove	intern, Periodical	30 ms	30 ms	1
Finger	intern, demand driven			3
Flexsensor	IO, demand driven			4
Connection LED	IO, demand driven			4
Battery LED	IO, demand driven			4
Swicth	IO, demand driven			4
Battery	IO, demand driven			5

Taak clustering					
Task	Objecten	Taaksoort	Periode	Deadline	Prioriteit
Glove task	Finger, flex sensor, Glove, battery. Connection LED, battery LED	intern, demand driven	50 ms	50 ms	1

# Class Diagram

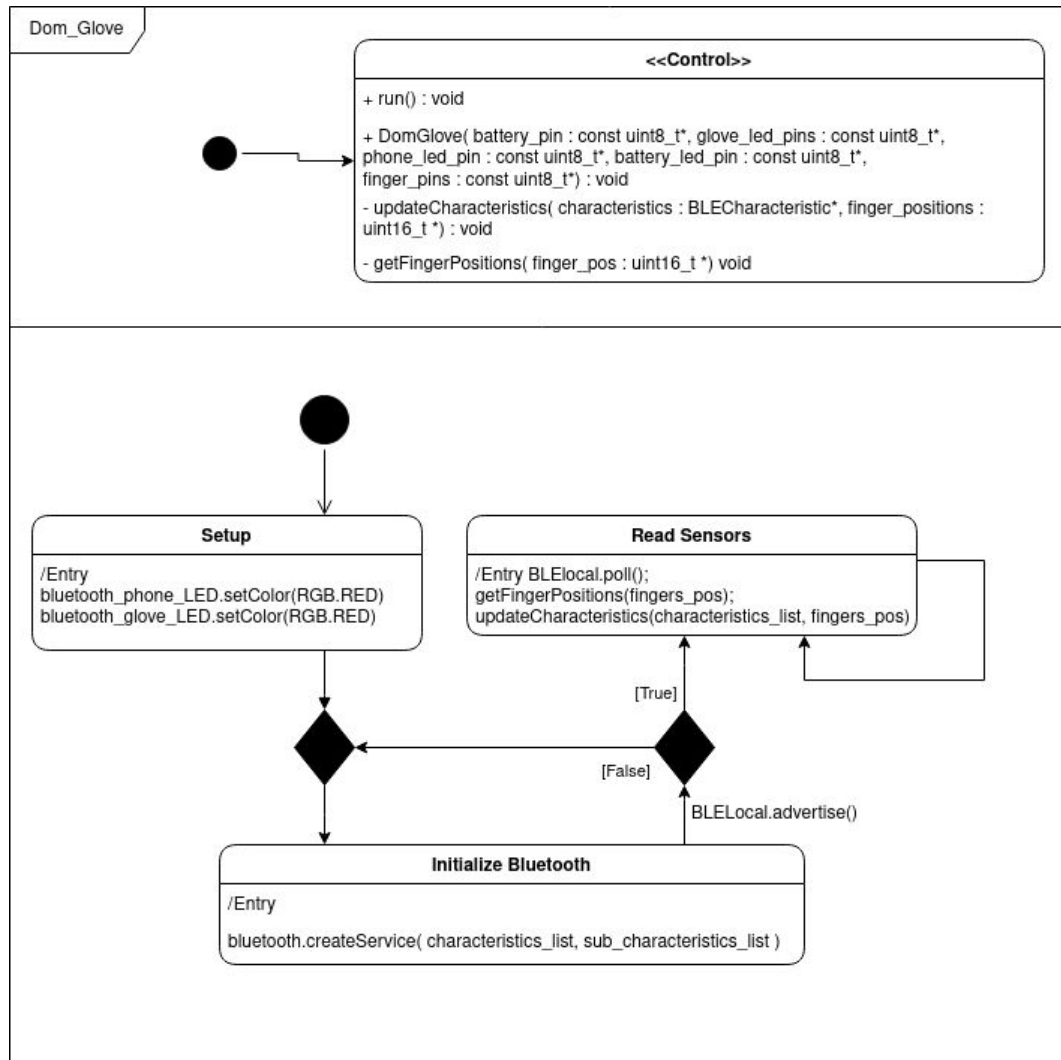
Binnen het klassendiagram wordt de structuur van de code uitgezet. Elke klasse heeft controle over een object of wordt gebruikt om data in op te slaan. Dit klassendiagram bevat klassen, namespaces en enum klassen.



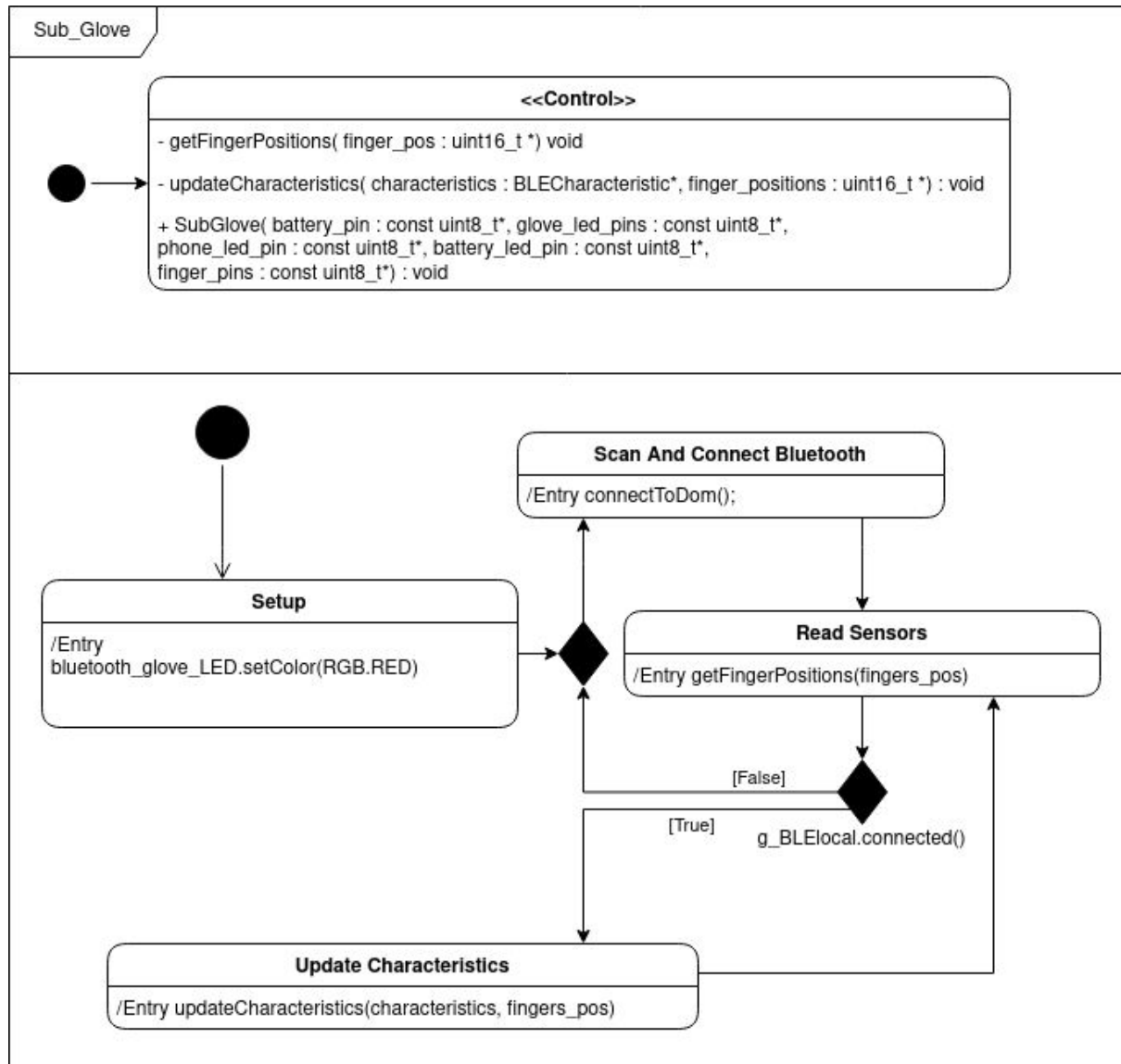
# State transition diagrams

Er zijn twee state transission diagrams gemaakt voor de handschoenen. In deze diagrammen wordt het process binnen de dominante en submissive handschoen getoond.

## Dominant glove



# Submissive Glove



# Hardware Model

Hieronder weergegeven een fritzing model van de handschoenen.

