

Loggbok för intelligenta mobila system Olle Rosberg (Inbyggda system)

30:e Mars

Initialt första möte med gruppen. Uppdelning i mindre grupper beroende på ansvarsområde samt kompetens. Uppstart av Git samt Discord för versionskontroll och kommunikation. En genomgång av vilka komponenter som erhållits och hur dessa kan komma att användas gjordes. En större helhetsplan diskuterades för en övergripande bild av vilken riktning gruppen vill gå i förhållande till de olika kravspecifikationerna. Varje grupp fick i uppgift att sätta sig in i sin del för att sedan presentera förslag på tillvägagångssätt inför kommande möte.

31:a Mars

Jag hämtade hem kttet vi fått och satte ihop roboten. Samtidigt gjorde jag en installation och uppdatering av Raspbian på RPI:en (Raspberry pi). Jag undersökte även möjligheten att koppla samman RPI och den Arduino baserade styrningskortet. Testade att via mBots egna IDE utföra lite enklare kommandon för att säkerställa att allt fungerade som det skulle.

1:a April

Möte med inbyggda system-gruppen för diskussion om hur vi ska gå till väga. Fortsatt test av roboten. Undersökt möjligheten att koppla samman RPI och Arduino med I2C genom att plocka bort Bluetooth-modulen. Då detta är det enda stället jag hittat RX och TX kontakter som är åtkomliga. För tillfället kan vi inte testa detta då 5v och 3,3v inte gillar att blandas. Därför kommer ett inköp av en nivåomvandlare som förhoppningsvis möjliggör fortsatt testande.