Agenda:

Feedback fra Arne

Vuggeregulering ikke specificeret godt nok i kravspec: Noget med at en Use Case specifikt beskriver enten frekvens, amplitude eller op- og nedrampningen

Måske en ekstra BABYCON, så vi kan skelne imellem 2 niveauer

Undtagelse UC1 punkt 2 hvis der ikke sker noget

Fejl i undtagelse UC1 (2 i stedet for 4)

UC2 punkt2 frekvens -> tilføj amplitude

UC2 undtagelse 2a mere specifikation af hvad en overbelastning er. Varm motor "over"-amplitude

...ikke helt enig med hvad der sker. Skal gøre andet end at opdatere til BABYCON1 UC3 gør nemmere at læse. (ikke så klart)

Ikke sikker på om den vugger og monitorerer samtidigt - gør i starten opmærksom på at UC kan være sideløbende

UC3 Undtagelse Specificer hvad "ingen optagelse" er. At gå til UC4 er måske ikke smart - lav anden fejlmeddelelse

Ikke funk-krav

SPL udspicificer? SPL på 120 dB eller derover

.. fejlmargin på 10% af hvad? -10% på maksimal vinkel

Vuggemekanisme - +/- 2° istedet for 10%.

Vinkelfrekvens parametre ikke korrekte - rettes til XX for nu og bestemmes når vinkelsensor er på plads.

Hvad skal referencen til vinklen være? Skal den kunne stå på et skrå underlag?

Arbejdsområdeønsker

Intelligent lydmonitor (Lukas, Boye, Felix)

Vuggesystem (mekanisk, reguleringsmæssigt/styrring) (Jeppe, Mick, Felix, Lukas, Poul, Boye Controller (Mick, Poul

Server + Hjemmeside (Jeppe, Boye

Power (

Overordnet sprint-struktur

- 1. Sprint
 - Kravspec
 - Overordnet sysark
- 2. Sprint
 - Kravspec review rettelser
 - Vuggesystem mekanik og motorkreds: Felix, Hofni
 - Lydmonitor mikrofonkreds: Kristian, Lukas

•	Lydmonitor blackfin Server Regulering	
Fysisk modu Server + conto Lydmonitor Vuggesystem	$ \begin{array}{ccc} roller & \to & \\ & \to & \end{array} $	Raspberry pi + Wifi hotspot Blackfin + mikrofonkreds Motorkreds + PSoC?
Hvad har vi lavet?		
Hvad mangle	er vi?	
Har vi problemer?		
Send Krav- og accepttestspecifikation		
Lektier til tirsdag		
Evt.		

• Controller: Mick, Poul