Daily Scrum

Datum: 11 oktober 2017

Närvarande: Hasse, Nicket, blixxten, Ouei, Strid, GW, Viktor

Namn:	Har gjort:	Ska göra:
blixxten	nya signaler från app till server.	pusha till master o hjälpa Stina med tolkning
E.L-T	Har gjort metod för att stanna vid säkert avstånd. Vi har även gjort lite safety try except så att vi får säkrare kod. T.ex. när vi tappar connection så ska mopeden stanna.	Efter mopeden var på lagning behöver vi koppla oss till mopeden igen och skriva om/till några metoder i run.py och sensorrun.py. och sedan göra lite mätningar på sensorerna etc och dokumentera detta för att underlätta för alla.
GW	Jobbat med strid på bildigenkänningen, mer cleanup av koden inför integration av servern. Pillat på en enklare variant av styrsignaler från bild.	Kalibrera värden i koden utefter bilden vi valt, samt eventuellt justera i koden efter serverintegrationen. Eventuellt fortsätta med koden för styrsignaler (men känns som om nicket hade en bättre idé på hur vi hade kunnat göra det)
Hasse	Börjat fixa lite med anteckningar	Prata med Nicket om hur vi ska testa acc
Latiif	Integrera säkerhets measurements in i pythonscripts. Hantera all connection lost scenarios	Sätta igång med att få bilder från kameran. Uppdatera CameraMock med riktig kod. Dokumentera de resultaten vi får.
Nicket	Jobbat med integrationstest av manuell styrning och varit på lindholmen för att fixa mopeden samt integererat camerakoden på serven	integrations testa acc och åka till lindholmen på handledning
Ouei	Skapat scripts för att mopeden ska kunna stanna om connection försvinner.	Fortsätta med safetymeasures och integrera kameran för att kamerateamet ska kunna få bilder.
Stina	Tittat mer på felhantering. Fick klart integrationstestet.	Koda för att ta emot nya styrsignaler från app, samt skicka vidare bild som kommer från moped till bildigenkänning.
Strid	Rensat koden för bildigenkänningen samt förberett för kamerakalibrering.	Sätta upp kamera + bild. Ta bilder och kalibrera kamera.

Viktor	Inget, varit sjuk	

Gruppens problem:

Övrigt: