

# Daily Scrum

Datum: 6 oktober 2017

Närvarande: blixsten, Latiff, Stina, Nicket, Ouei, E.L-T, Viktor och Strid

Namn:	Har gjort:	Ska göra:
blissten	app skickar nu styrsignaler till server kontinuerligt som strängar. nu har stina att göra :)	rensa lite kod, köra motorcykel, snacka med stina, göra ändringar i ui så att det är mer användarvänligt. fånga exceptions
E.L-T	Har gjort ett script som tar JSONObjectet vi skickar från mopeden och lägger till informationen i variabler som är enklare att hämta från i servern.	Kolla om det finns något att göra mer med mopedgruppen för denna sprinten. Om inte så försöka hjälpa andra grupper. Annars skall skrivning av rapport genomföras.
GW	Pillat med OpenCV och fått den att hitta bilder, fungerar i nuläget som prototyp	Fortsätta förbättra koden, integrera till servern och kolla efter vilka bilder som fungerar bäst,
Hasse	Har varit ute på Lindholmen och haft handledning. Hade en lång diskussion med Jan-Philipp angående rapport. Sammanfattat allt i dokument. Se länk nedan.	Städa upp i gamla mötesprotokoll så att de kan bifogas i rapporten om nödvändigt. Gå igenom alla mappar och se så att allt finns och stämmer med datum, etc.
Latiff	Har fått serverscripten som är i python att skicka bildfiler snabbt med ingen dataförlust till en javaklient.	Fortsätta pila med det, och se till att vi skickar timestamp med sensordata.
Nicket	Varit ute på Lindholmen Kollat på acc samt datastrukturer och även kollat på den testning samt kodkvalite som är på servern	Prata med Stina för att förstå vad hon gjort då det inte ser ut att följa den struktur som finns Prata med strid och få in kamera koden
Ouei	Har fått serverscripten som är i python att skicka bildfiler snabbt med ingen dataförlust till en javaklient.	Fortsätta med att skicka i en snabbare frekvens samt försöka få en högre frekvens på ultraljudsensorn
Stina	Har gjort klart inläsning av både data och bilder från mopeden tillsammans med EL-T och Latiff. Data från mopeden samlas i data-klassen för användning i beräkningar.	Ska titta på hur datan från mopeden ska tolkas på servern. Utsändning av data?
Strid	Skapat en grov prototyp som kan lokalisera en grön eller röd prick i en	Integrera bildigenkänningen i server samt finslipa på själva algoritmen.

	bild.	
Viktor	Lokaliserat olika färger och cirklar ur en bild, men inte särskilt pricksäkert.	Förbättra pricksäkerheten av objektidentifieringen

Gruppens problem:

Övrigt:

Länk till anteckningar från möte med Jan-Philippe:

<https://docs.google.com/document/d/1yq2QpKxkbZuJZS5YRncUZtMdoIn5DvH5nkBvtGBbxDQ/edit?usp=sharing>