Daily Scrum

Datum: 27 september 2017

| Namn: | Har gjort: | Ska göra: |
|----------|---|--|
| blixxten | | |
| E.L-T | Har jobbat med moped teamet och har då analyserat sensorerna (till viss del). Har bättre förståelse för sensorerna och vet nu hur vi ska använda dessa. Har även tänkt ut hur vi ska implementera att det finns ett statiskt föremål framför. | Idag ska metoden för att upptäcka ett statiskt föremål tillämpas. Och kanske även metoder som gör att mopeden stannar vid ett lämpligt avstånd. Testning med mopeden hade varit att föredra för att se om allt funkar samt för att analysera sensorerna mer noggrant (se så att värdera stämmer med "diagrammen"). |
| GW | Har jobbat med anslutningspunkten genom en ny nätverksmodel | Jobba vidare och försöka lösa det |
| Hasse | Försökt få en algoritm som räknar ut hastigheten på fordonet framför (ACC). Skrivit tester och fixat med servern. | Fortsätta med ACC, försöka få det att fungera som vi vill. |
| Latiif | Fått data från sensorerna och integrerat detta i run.py | Jobba på SSH anslutning |
| Nicket | jobbat med att få igång servern samt acc. | gå igenom med gruppen och jobba vidare |
| Ouei | Har jobbat med d3 | Vet ej |
| Stina | Matte | Gå igenom hur vi ligger med gruppen |
| Strid | Reflektion om hårdvaru problemen med mopeden test script | Fortsätta |
| Viktor | Inte så mycket | Fixa styrningen i appen |

Gruppens problem:

"Behöver laddare för att ladda batteriet. Den är ish död" - E.L-T

Vill att alla läser igenom och bidrar till D3

Folk är ur synk

| Hjälp med sockets |
|-----------------------------|
| problem med trådsynkningen. |
| få tag i en laddare. |
| |

Övrigt: