Crazy Cars Aufgabenteilung:

Team: Mario, Nevio, Marino

Team 1 – ADC-Programmierung mit Timer

Verantwortlich: Nevio Mautner

Aufgaben:

- Direkte Programmierung des ADC und Timers (kein analogRead()).
- Multiplexersteuerung (MUX) für wechselnde Kanäle.
- Berechnung & Begründung der Samplingrate.
- Unit Tests & Debugging: Testet ADC-Werte mit realen Signalen.
- ✓ Dokumentation über Teamsgruppe

Team 2 – Geschwindigkeitsmessung (Interrupts)

Verantwortlich: Mario Bosnjak

Aufgaben:

- Implementierung der Geschwindigkeitserfassung und zurückgelegten Strecke.
- Nutzung von Interrupts statt digitalRead().
- Berechnung und Begründung der Timer-Frequenz.
- **Debugging & Verifikation:** Testet mit echten Rotationsdaten.
- 🔽 Dokumentation über Teamsgruppe und Github Änderung immer mitdokumentieren (was geändert wurde)
- Team 3 Highspeed-Servoansteuerung
- Verantwortlich: Marino Batarilo

Aufgaben:

- Implementierung einer Servo-Ansteuerung **ohne Servo.h**, nur mit direkter Timer-PWM-Steuerung.
- Sicherstellen, dass das PWM-Signal stabil und präzise ist.
- Begründung der gewählten Timer-Parameter.
- Fehlersuche & Optimierung: Testen auf Timing-Probleme & Rauschen.
- Dokumentation über Teamsgruppe

- Jeder testet seinen Code auf Bugs & Timing-Probleme.
- Gemeinsames Debugging, falls Teile nicht zusammenpassen.

🔍 👀 Code-Review & Integration:

- Jeder reviewed den Code eines anderen Teammitglieds.
- Gemeinsame Tests nach der Integration auf GitHub.
- i 📝 Team-Meetings & Status-Updates:

- Wöchentliche Updates (z. B. in Discord oder Slack).
- Jeder meldet Bugs oder Blocker frühzeitig.
- 1. Vorbereitung
 - a. Github accounts erstellen (Jeder)
 - b. Github Repository erstellen und Nutzer hinzufügen (Nevio Mautner)
 - c. VS Code installieren und verknüpfen (Jeder)
 - d.
- 2. Geschwindigkeitsmessung (ADC)
- 3. Andere Sensoren (ADC)
- 4. Lenkung (PWM)
- 5. Geschwindigkeitskontrolle (PWM)
- 6. Debugging und die finale Testung