

Mötesprotokoll

2014-11-28

- §1. Mötet öppnas.
- §2. Närvarande: Hannes, Martin, Daniel, Dennis och Pål.
- §3. Vi hanterar inkomna frågor från beställaren.
 - **Vilken funktionalitet har roboten idag?**
Roboten kan läsa och kalibrera sensordata, styra motorer från PC, följa en linje autonomt, styra alla servon från styrenheten, ta emot kommandon från och skicka debugdata till en PC via Bluetooth trådlöst.
 - **Vilken funktionalitet återstår?**
Styra servon från PC. Detektion av paket, plockstation, korsning, avbrott i banan. Regleringsalgoritmen är inte färdig.
 - **Hur mycket tid har ni kvar av era budgeterade timmar?**
Frågan bordlägges till måndagens möte vi har helgens timmar redovisade.
 - **Hur många timmar har respektive projektmedlem kvar att leverera och hur ska dessa timmar fördelas över de kvarvarande veckorna? Redovisa i en tabell i statusrapporten hur många timmar detta blir per person och vecka. Redovisa också vilka aktiviteter som respektive person ska arbeta med.**
Liksom föregående bordlägges frågan till måndag då vi har helgens timmar redovisade.
 - **Är arbetsbelastningen jämn i gruppen? Om ej, ange orsak och vilken åtgärd ni vidtar.**
Vi upplever att arbetsbelastningen var ojämnare för ett par veckor sedan och att det sedan har jämnat ut sig. Vi räknar med att fördela arbetet på ett sådant sätt att det ytterligare jämnar ut sig.
 - **Beskriv era tekniska problem?**
Motorerna verkar ha ett högt tröskelvärde. Vi har haft problem att få igång servona, framförallt mottagning av data från servon. De levelshifters vi fick var ej funktionsdugliga, Martin beställde egna.
 - **Beskriv eventuella samarbetsproblem?**
Alla har inte tillgång till alla skåp. Ett sätt att lösa det hade varit om alla hade haft nyckel till samma skåp, och i det skåpet har man en nyckel till det andra skåpet så att alla har tillgång till båda skåpen. I allmänhet har samarbetet inom gruppen fungerat bra.
- §4. Mötet öppnas!
- §5. Hannes för protokoll
- §6. Status:
 - **Dennis** Den här veckan skulle detektion av paket och plockstationer göras. Det är inte klart, problem finnes med avståndssensorerna. Arbetet med styrlogiken fortskrider. Kalibreringsfunktion är klar.

- **Daniel** Skulle ha gjort fjärrstyrning av PCn. Det har påbörjats men är inte klart då det inte har testats. Arbetet med detta fortsätter nästa vecka. Även testbanor bör tejpas snarast.
 - **Hannes** Skulle ha jobbat vidare med styrenheten. Det har gjorts, den behöver testas från huvudenheten men allt ska finnas implementerat. Nästa vecka är tanken att den tekniska dokumentationen skall påbörjas.
 - **Martin** X, Y, Z-konvertering är implementerat men fortfarande otestat. Gränser för armen är inte implementerat. Skulle ha implementerat regleringsalgoritm. Den är implementerad, men behöver finjusteras. Skall jobba med X,Y,Z-konvertering, gränser för armen och regleringsalgoritm även nästa vecka.
 - **Pål** Skulle tolka IR-sensordata vilket har gjorts. De funktioner som gjorts fungerar dock inte som förväntat. Paketnedsättningsfunktionen är ej påbörjad, den behöver skjutas på nästa vecka. Skall jobba med detektion av paket och paketnedsättning nästa vecka.
- §7. Vi noterar att Milstolpe 3 har blivit försenad. Milstole 4 är inte helt testad (kurvor otestade) men kan anses som uppfylld.
 - §8. Mötet avslutas.

Aktuella aktiviteter

Nr	Aktivitet	Ansvar	Status
14	Skriva UI för PC	DW	En första iteration färdig
17	Implementera styrning av servon	HS	Kan både styra och läsa servon på styrenheten. Behöver testas mer
24	Implementera styrlogik	DL	Påbörjad
26	Mäta respons från motorer och servon	AY	Ej påbörjad, Försenad
28	Tolka IR-sensordata	PK	Påbörjad
29	Implementera kalibreringsfunktion	DL	Klar
31	Testa styra servon från styrenheten	PK	Klar
33	Testa styra servon från huvud	AY	Påbörjad
34	Testa styra motorer från huvud	AY	Klar
35	Implementera läsning av sensordata på huvud	DL	Påbörjad
38	Implementera och testa X,Y,Z till servovinkel konvertering	MS, HS	Ej testat, annars klart
39	Implementera och testa gränser för armen	MS	Ej påbörjad, försenad
40	Implementera smoothing-funktion för servon och motorer	DL	Ej påbörjad
41	Implementera paketnedsättningsfunktion	PK	Ej påbörjad, försenad
42	Implementera fjärrstyrning från PC	DW	Påbörjad
43	Implementera detektion av stoppmarkering		påbörjad
44	Implementera detektion av paket		Påbörjad
45	Implementera detektion av stationer		Påbörjad
46	Implementera regleringsalgoritm	AY, MS	Implementerad, behöver finjusteras
54	Tejpa testbanor	DW	Ej påbörjad