

Mötesprotokoll

2014-11-07

- §1. Mötet öppnas.
- §2. Närvarande: Hannes Snögren, Pål Kastman, Martin Söderén, Daniel Wassing.
- §3. Hannes för protokoll.
- §4. Statusrapport:
 - **Daniel** Ligger bra till med Pythonmodul. Har funderingar angående aktivitet 'Tejpa testbanor'.
 - **Martin** BT dör om belastad, kan bli försenad till nästa vecka. GPIO-pinnar på BB fungerar ej. I övrigt väl i fas.
 - **Pål** Svårt att jobba flera samtidigt på BB, har försökt hjälpa till där möjligt.
 - **Hannes** Ligger bra till. Implementation av SPI nästan klart. Implementerat UART till servon. Servon kan blinka, men inte köras.
- §5. Föreslaget att utöka protokoll mellan styr-huvudenhet med en statusförfrågan. Kan ersätta busy-pinne.
- §6. Pål har haft ett kort möte med Peter.
 - Designspec behöver inte skickas in. Förändringar är främst för vår egen skull.
 - Vi kan överväga att göra kretskort. Vi slipper vira om till ett virkort. LiU betalar.
- §7. Nästa möte måndag för planering. Skall omplanera tidsplanen, om vi ligger före. Skall se över vem som skall göra vad.
- §8. Mötet avslutas.

Aktuella aktiviteter

Nr	Aktivitet	Ansvar	Status
1	Implementera buss mellan huvud och styr	AY, DL	Påbörjad, ej testat skicka från AVR
2	Koppla ihop huvud och styr	AY	Klar
3	Implementera buss mellan huvud och sensor	DL, HS	Påbörjad, ej testat skicka från AVR
4	Koppla ihop huvud och sensor	AY	Påbörjad
7	Python-modul för att skicka/ta emot data från huvud	DW	Påbörjad, nästan klart
8	Koppla in linjesensorn på sensorenheten	AY, PK	Klar
10	Koppla in motorer på styr	AY, PK	Klar
11	Koppla in servon på styr	AY, PK	Klar
12	Upprätta BT förbindelse mellan huvud och PC	MS	Påbörjad, finns men är instabil
13	Sätta upp utvecklingsmiljö för Beagleboard (wifi)	MS	Klar
17	Implementera styrning av servon	HS	Påbörjad, UART fungerar