

Mötesprotokoll

2014-11-10

- §1. Mötet öppnas.
- §2. Närvarande: Hannes Snögren, Pål Kastman, Martin Söderén, Daniel Wassing, Dennis Ljung, Alexander Yngve.
- §3. Hannes för protokoll.
- §4. Yngve förslår att vi ska vira om virkortet. Vi har haft glapp i styrenheten, kontakter sitter på ostrategiska ställen(sladdar för korta) och vi har fortfarande inte den fysiska bussen mellan huvud- och sensorenheterna.
- §5. Tidsplanen går igenom.
- §6. De tre frågorna för tidsrapporten besvaras.
- §7. Mötet avslutas.

Aktuella aktiviteter

Nr	Aktivitet	Ansvar	Status
1	Implementera buss mellan huvud och styr	AY, DL	Påbörjad, ej testat skicka från AVR
3	Implementera buss mellan huvud och sensor	DL, HS	Påbörjad, ej testat skicka från AVR
4	Koppla ihop huvud och sensor	AY	Påbörjad, Yngve ska vira i natt
7	Python-modul för att skicka/ta emot data från huvud	DW	Påbörjad, nästan klart
12	Upprätta BT förbindelse mellan huvud och PC	MS	Klar
16	Implementera styrning av motorer	PK, AY	Kan styra motorer manuellt
17	Implementera styrning av servon	HS	Påbörjad, UART fungera åt ett håll. Måste ha en tri-state för kommunikation åt båda håll
18	Testa och felsöka buss mellan huvud och styr	HS,MS	Ej påbörjad
19	Testa och felsöka buss mellan huvud och sensor	HS,MS	Ej påbörjad
24	Implementera styrlogik	DL	Ej påbörjad
25	Implementera läsning av sensorer	HS	Påbörjad, behöver finslipas.
31	Testa styra servon från styrenheten	PK	Ej påbörjad
32	Testa styra motorer från styrenheten	DW	Kan testas mer utförligt. Testa svänga höger/vänster osv