**30/3**

Idag började vi med att ha ett möte där vi diskuterade vidare kring uppgiften. Först skapade vi GitHub och Trello, sedan gick vi gemensamt igenom vad vi skulle dela upp våra High level requirements till för tasks för dagen. Det slutade med att min del (embedded/robot delen) skulle göra följande:

* Bestämma vilken modell av robot att bygga
* Bygga modellen

Dessa två gjorde vi sedan tillsammans. Utöver detta så tittade jag på programmet som används för att programmera roboten: mBlock. Jag tittade lite på dokumentation och en video för att se hur, när vi drar i gång, vi ska göra för att få roboten att röra på sig, vilket blir våran Hello World.

**31/3**

Idag fokuserade vi mer på kodning av roboten. Först fixade vi en arduino fil, driver och så vidare så att vi kan flasha roboten från arduino IDE. Sedan fixade vi så att roboten håller sig inom en area och collision detection. Jag kommenterade koden. Vi började också titta på hur raspberry pi:n kan kopplas till roboten och prata med den.

**5/4**

Idag började vi dagen med sprintplanning, sedan gick vi in i våra ”avdelningar” och estimatade och prioriterade lite tasks. Sedan efter lunch arbetade vi i våra avdelningar. För mig innebar detta arbete på kommunikationen mellan Raspberry pi och arduino. Tillsammans med Viktor skötte vi Raspberry pi delen och kunde läsa meddelande och skicka (seriellt). Sedan tittade vi lite på nästkommande tasks.