

Zápisnica z 9. stretnutia

Téma stretnutia:

Dátum: 29.11.2016	Čas: 8:00	Miestnosť: FIIT STU, 1.35
Vedúci projektu:	Ing. Ondrej Perešíni	●
Externý vedúci:	Ing. Lukáš Kohútka	●
Členovia tímu:	Bc. Marek Číkoš	●
	Bc. Martin Ilavský	●
	Bc. Dávid Buhaj	●
	Bc. Pavol Gočal	●
	Bc. Milan Urminský	●

Priebeh stretnutia:

Doniesly sme pozváranú konštrukciu auta a diely. Ukázali sme ich vedúcim tímu a po stretnutí sme poskladali konštrukciu auta s motormi, radičmi a ovládaním vypínania batérií. Lukáš doniesol už aj časť objednávky s Arduino doskami a Ethernetovými shieldmi. Raspberry PI a 2 kamery. Altery má ešte Lukáš v robote. Doniesol aj switch ale bez ďalších káblov. Ostatné senzory by mal Lukáš doniesť na budúci týždeň.

Riešili sme FPGA, ktoré je podľa Lukáša mierené na budúce ročníky, teraz stačí ak to budeme riešiť cez operačný systém.

Bavili sme sa o riadiacom algoritme a jeho aplikovaní. Skúšali sme ho znova navrhnuť. Základný návrh pozostáva z určenia relatívneho smeru na základe GPS a kompasu. Následne predpokladáme cestu ohraničenú dvoma čiarami. V prípade prekážky sa snažiť vyhnúť v rámci jazdného pruhu ak to nie je možné, tak môžeme prejsť ľavú čiaru ale je potom nutné vrátiť sa naspäť.

Úlohy do ďalšieho stretnutia:

Úloha	Priradenie	Plánované ukončenie
Spísať zápisnicu	Ilavský	29.11.2016
Stava vozidla	Všetci	29.11.2016
Prototyp riadenia	Ilavský, Gočál	6.12.2016
Spracovanie obrazu	Buhaj, Urminský	6.12.2016
Vyriešenie napájania	Číkoš	6.12.2016