


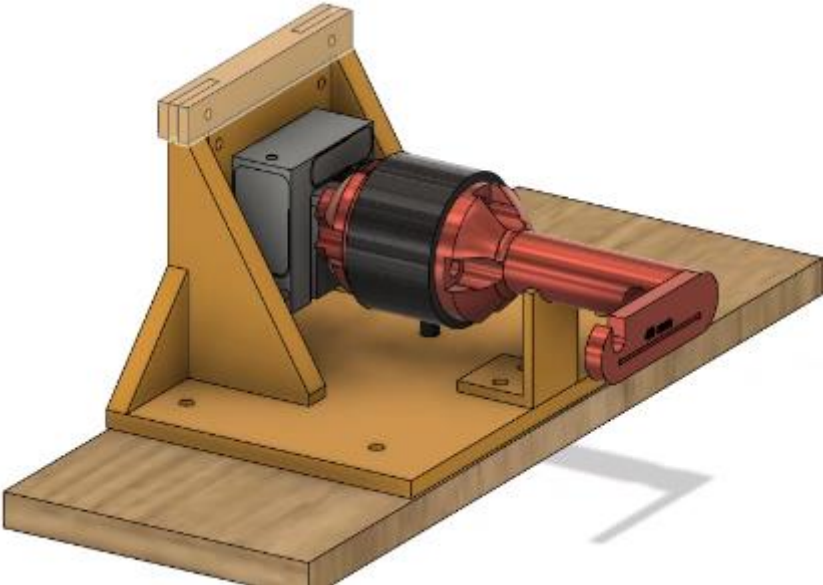
Bacheloroppgave: 26 - Hybrid Obstacle-Aided Locomotion (HOAL)

Møtereferat – MR 5/21

Gjelder: Oppdateringsmøte angående bachelorprosjekt	
Møtedato: 12.04.2021 Kl: 12:00 til 13:30 Sted: Microsoft teams	Går til: Victor Shaw Melhuus, Joel Mörlin, Oscar Mørk, Jostein Løwer og Pål Mathisen Møtedeltakere: <i>Prosjektgruppe:</i> Oscar Mørk (OM) tlf. 92093543 email: Oscar.mork@hotmail.com Joel Mörlin (JM) tlf. 48366000 email: Joel.morlin@gmail.com Victor Melhuus (VM) tlf. 48208879 email: Victor.melhuus@gmail.com <i>Oppdragsgiver:</i> Jostein Løwer (JL) tlf. 40204742 email: Josteilo@stud.ntnu.no <i>Veileder:</i> Pål Mathisen (PM) tlf. 41083804 email: Pal.mathisen@ntnu.no
Møteleder: Joel Mörlin Referent: Oscar Mørk	
Dato: 08.04.2021	

Saksliste:

Sak nr.	Emne	Ansvarlig
01/21	Godkjenning av innkalling og saksliste Saker under eventuelt.	JM
02/21	Hva har bachelorgruppen fått til frem til møtedatoen 12.04.2021? Ferdigstilt powersupply og amplifier kort, fått bestilt og levert noen av sensorene (TRT torque sensor er levert, K3D40 force sensor er enda ikke sendt). PCB brettene har begynt å bli produsert og kommer antakeligvis denne uken eller neste. Microkontrolleren kommer 12.04. Bachelorteksten er i stor grad ferdig, men mangler de siste kapitlene om testing og konklusjon + renskrivning. Jostein kan se på oppgaven og gi pekepinner hvis ønskelig. Tips fra Jostein: Det kan genereres generell plotkode som eks gjør at plottene ser fine ut før sensorene blir levert, og deretter bare plote inn verdiene fra sensorene i koden når de ankommer. Kan bruke hva du vil, Python, matlab, simulink osv.	JM
03/21	Hva gjenstår å gjennomføre? Hovedsakelig det som gjenstår å gjennomføre er testing og konklusjon. Mesteparten av skrivingen er allerede gjennomført.	JM
04/21	Hvordan ser systemet ut per dags dato? Et sammensatt system av med en høyde på 6,4 cm. Bilde vises under. 	VM
05/21	Testing av sensorsystemet: Tenker å konstruere en testtrigg som visst under. Denne skal kunne benyttes til å teste både torque og force med en bakplate som er mulig å ta ut og sette inn igjen i en annen vinkel. Tester som skal bli gjennomført:	VM

	<p>Målenøyaktighet, periodiske målinger for å sjekke om det endrer seg over tid, teste crossfeed mellom akser, teste systemet under temperaturendringer.</p> <p>Teste først med bare sensorene og amplifier kretsen. Så legge på et og et ledd for å se om det påfører støy.</p> <p>Kommentar fra Jostein:</p> <p>Pass på støtten under ettersom den kan innføre hysteres i form av friksjon.</p> <p>Kan kanskje få bygget riggen på verkstedet av stål,</p> <p>Er det mulig å bygge linkagen lavere slik at det tar mindre plass i høyden? Eksempelvis at det kommer skruer inn fra siden slik at det kan gjøres betraktelig mindre.</p> 	
06/21	<p>Hvordan dokumenteres informasjonen for fremtidig bruk?</p> <p>Blir dokumentert valg av sensor, valg av kretser, valg av komponenter, valg av skruer osv.</p> <p>Kommentarer fra Jostein:</p> <p>Alt av gerberfiler, renderinger, modeller og filer, burde leveres på slutten av prosjektet til fremtidig bruk.</p> <p>(Optional) Hvis mulig test systemet under dynamisk last.</p>	VM, JM og OM
07/21	<p>Victor spør angående skruer:</p> <p>Bestill nok skruer til 40 sensorer hvis kostnaden er lav nok, burde tas på 5000 kr budsjettet.</p>	VM
08/21	<p>Joel spør angående INA122 forsterker IC komponenten:</p> <p>INA122 komponenten er svært bra for single supply men har dårlig slewrate, er det noen grunn til at Pål Liljebekk valgte de?</p> <p>Jostein svarer at han er usikker, men ønsker heller rask respons med mye støy en treg respons uten støy.</p> <p>Joel skal dokumentere litt informasjon om det.</p>	JM

Personer som er forhindret fra å møte skal gi beskjed om dette til møteleder

