

## Prosjektoppgave: Videreutvikling og testing av tobeinet robotprototype

Gjelder: Prosjektmøte 6, med veileder. Møtereferat	
<b>Møtedato:</b> 08.04.21 <b>Kl:</b> 14:15-14:45 <b>Sted:</b> Microsoft Teams	<b>Tilstede:</b> Stian Olsen, Edvard Merkesvik, Kristoffer Pedersen, Lars-Erik Panengstuen, Pål Mathisen  <i>Oppdragsgiver:</i> Institutt for Teknisk Kybernetikk  <i>Veileder:</i> Pål Mathisen
<b>Møteleder:</b> Edvard <b>Referent:</b> Edvard	<b>Går til:</b> Møtedeltakerne
<b>Dato:</b> 08.04.21	

Sak nr.	Emne	Ansvarlig
1	Gjennomgang av møteagenda	
2	<p>Status</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Motor: Får forandra verdi på GPIO- og PWM-pinsa som skal styre motoren. Har ikkje prøvd direkte på motoren. Verdier brukt til å regne ut power supply fra 2019 er henta fra ein anna motor og anna servo-controller som er installert på roboten. Finner ikkje datablad til motor. Skal høyre med tidligare gruppe, eventuelt Torleif, om dei har datablad.</li> <li>- Servo: Får styrt dei nye servoane gjennom Python-program.</li> <li>- IMU &amp; Encoder: Så godt som fullført.</li> </ul>	
3	<p>Circuit board</p> <p>Implementering av Level Shifter på PCB har mest sannsynlig ført til kortslutning av servoer. Konstant tilførsel av 5V. Nytt PCB vart designa og bestilt. Mangler Ethernet-tilkoblingsmodul. Tar mest sannsynlig lang tid ved bestilling, kan sjekke omega-verksted.</p>	
4	<p>Plan framover</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Møte med Torleif på fredag.</li> <li>- Første fokuset er å få alle modulene til å fungere kvar for seg. Høyre med Torleif kva som bør prioriteres.</li> <li>- Møte seinast om 2 veker.</li> </ul>	
5	<p>Div.</p> <p>Vanlig for grupper å møte på uforutsette problem og måtte forandre på framdriftsplan. Ikkje bli stressa av det,</p>	
6		
7		