

Prosjektoppgave: E2110

Videreutvikling og testing av tobeinet robotprototype

Gjelder: Prosjektmøte (Arbeidsgiver) 5, møtereferat.

Møtedato: 09.04.2021

Kl: 12:15-12:45

Sted: Microsoft Teams

Tilstede: Stian Olsen, Edvard Merkesvik, Kristoffer Pedersen,
Lars-Erik Panengstuen, Torleif Anstensrud

Oppdragsgiver: Institutt for Teknisk Kybernetikk

Veileder: Pål Mathisen

Møteleder: Kristoffer

Referent: Edvard

Går til:
Møtedeltakerne

Dato: 09.04.21

Sak nr.	Emne	Ansvarlig
1	Gjennomgang av møteagenda	Møteleder
2	Status <ul style="list-style-type: none"> - Motor: Kan skrive til både GPIO-pins og PWM-pins. Ikkje prøvd på motor. Verdier brukt under utrekning av power supply i rapport fra 2019 er henta fra andre komponenter enn det som er installert på roboten. Datablad? Sjekk folder fra januar. Var der. - Servoer. Får kontrollert med pythonkode. - IMU og enkoder 99% ferdige. Tidligere enkodere ødelagt, mest sannsynlig av kortslutning ved implementering av levelshifter. Konstant 5V tilført på enkoder utgang, dette førte til høg strøm når denne vart sett lav. 	Møteleder
3	Circuit Board <ul style="list-style-type: none"> - Nytt PCB lagd og bestilt. Mangler ethernet sockets, får dei mest sannsynlig iløpet av kvelden. 	LEP
4	Feste til servoer <ul style="list-style-type: none"> - Feste til servoer sendt på e-post. Send mail til verksted og putt Torleif som CC. 	SJO
5	Eventuelt <ul style="list-style-type: none"> - Fokuser på det fysiske og fullfør det. Trenger ikkje å tenke så mykje på regulering og filtrering. - Koden fra i fjor: Lite som fungerer på komponentene og lite forklaring av kode. 	
6		