

Meeting 08-01-2017

Beginnen om 13:14, Peter weer afwezig

Voortgang tijdens vakantie:

- Stefan had nog moeite om in een straal rond een drone hout te vinden. Hij kan in de straal waardes checken, maar vervolgens nog niet een locatie vinden waar hout gevonden is. Verder zijn prioriteiten uitgewerkt (maar nog niet getest).
- De omgeving maakt een 'plank' door een bepaalde waarde te geven op een locatie, deze wordt dan elke tijdstap geüpdatet waarbij locatie wordt beïnvloed door stroming en wind. Een stuk hout wordt weer verwijderd als zijn locatie aan de rand van de omgeving komt (waarbij de houtwaarde dan naar 0 gaat), (moet nog gecontroleerd worden).
- Vervuilingen kunnen in de omgeving worden toegevoegd en deze verspreiden en verplaatsen zich in de omgeving. Het script hiervoor moet nog in het uiteindelijke script worden toegevoegd om het in onze simulatie toepasbaar te maken.
- Requirements zijn duidelijker gemaakt maar misten nog een paar puntjes, deze worden na de meeting afgewerkt.
- Hebben een erg nuttig gesprek gehad met Rijkswaterstaat, de verkregen informatie hiervan is op de dropbox te vinden.
- Het herkennen van boten door de drones wordt op dezelfde manier als hout gedaan, maar hierbij wordt het formaat en vorm beoordeeld. Als deze groter is dan een opgegeven waarde en de vorm van een boot heeft wordt een object als boot herkent en ontweken.

Compatibility omgeving en drones

- Tijdverdeling is compatible, met een tijdloop die van 1 tot bijvoorbeeld 1000 loopt. De omgeving gebruikt op het moment een tijdschaal van secondes

To Do

- Simulaties samenvoegen
- Test doen en resultaten krijgen
- Presentatie voorbereiden

Hiervoor maandag na gesprek met professors planning voor maken en aan beginnen