

Feedback

Sensors

Formaat hout dat we opruimen moet bepaald worden.

Zeggen welke sensors wel of niet in het uiteindelijke systeem komen.

Moet nog steeds goed definiëren welke functies hiermee vervuld willen worden.

Creëren 3D-space

Wat heeft de grid van de foto te maken met de grid van de simulatie.

Rol stroming in de simulatie.

Hoe gaan we de zwerm zichzelf in groepjes laten opsplitsen (aan de hand van lokale maxima).

Is er al software/literatuur beschikbaar om de zwerm beslissingen te laten nemen die aan bod komen? (abstracts lezen en goed zoeken)

!! Moeten kunnen vertellen welke problemen we PRECIES gaan oplossen. Pak een probleem en neem een besluit (knopen doorhakken, alles expliciet maken) !!

Stakeholders contact

2 klanten: politie en milieu organisaties, nog kijken of die beide tevreden zijn te stellen.

! Moeten vooral nog veel literatuur onderzoek doen ! Wiki zondagen bijwerken !

Discussie

Gaan we functies schrappen? Hout in ieder geval niet maar van de verschillende analyses?

Metalen is wekelijks en meeste vervuiling is bovendien ook zichtbaar.

Is het niet handiger om een aanduiding te geven van een vervuiling (pH-waarde klopt niet, geleidbaarheid wijkt af etc.) in plaats van direct een specifieke vervuiling aan te tonen zoals zware metalen.

Als we goed kunnen onderbouwen hoe we welk probleem oplossen kan zowel hout als vervuiling prima. Verder is het vinden van een bron beter dan het controleren van het water (bedrijven kunnen dit zelf ook al prima).

Voor het opsporen van bronnen zouden stromingsgegevens nodig zijn, maar ook de sensors voor de vervuilende stof. Hier zou dan een keuze gemaakt moeten worden maar hier is eerst meer info over nodig.

We maken de keuze vooral te kijken naar hout en het opsporen van vervuiliingsbronnen, dus geen actieve controle van waterkwaliteit meer.

Probleem

- Hout
 - o Detectie
 - Threshold/wanneer gevaarlijk: vorm/grootte
 - o berging
- Vervuilingen
 - o Soort vervuilingen
 - Hoe vaak komt een vervuiling voor
 - Real time te meten
 - o Brondetectie
 - Oorspronkelijke bron
 - Maximale bron
 - Lokaal
 - Globaal
- Formaat robot(s)
 - o Sensors
 - Snelheid
 - regelmaat
 - o Methodes
 - o Specificaties (kracht, snelheid etc.)
- Taakverdeling binnen de zwerm

De dingen die we nu uit moeten zoeken naast onze normale taken:

- Soorten vervuilingen
- Threshold hout
- Grote robot
- Taakverdeling robots onderling

Ralf spreekt nog af met havenpolitie etc. vanaf hier kan hij soorten vervuilingen en threshold hout bekijken

Stefan (en peter) gaat kijken naar de taakverdeling van de zwerm

Stijn bekijkt de grote van de robot (hangt af andere dingen van de opdrachten zoals sensors en methodes, dit moet onderbouwd worden).

Zjeraar & Koen gaan verder met de 3D wereld, volgens Gantt