

## Minutes 20-6-2019

### Peer review final

Marcel → 7.5

Bram → 8.0

Jeroen → 7.5

Ruben → 8.5

Martijn → 7.0

### TODO 20-6-2019

Code snippets → Bram

- Main to show loop around the different sections of the code
- A couple of classes how we defined e.a. doors/walls etc
- Perception scanRoom, findDoors etc.
- Methods in LRFData or OdomData, used for updating and resetting
- Obstacle avoidance function *avoid()*
- Planning\_RRT\_functions en dan Linesplitting/split path stukje (recursief functies aanroepen)
- Example of FSM implementation, such as control.cpp lines 20-26
- Implementation of *trajectory()*, *avoid()*, *slow()*, in control.cpp lines 57-68
- Functionality of monitor.cpp, like lines 75-80

Comments pdf nalopen en verbeteren → Marcel

Conclusion and reflection → Martijn

Gifjes/plaatjes → Ruben + Jeroen

~~— Deur aan zijkant van de kamer~~

~~— 3 soorten hoeken laten zien~~

- Obstacle recognition
- Obstacle avoidance
- Re planning after stop

Peer review inleveren met iedereen in de cc → Jeroen

Stukje van de tests aanpassen en een geheel van maken → Jeroen

5 uur alles klaar op vrijdag!

Uiteindelijk nog alles een keer nalopen → Iedereen