

## Protokoll 29.12.20

### Sensoren:

- Richtungserkennung läuft, muss noch weiter optimiert werden.
- PIR: läuft dank Bastellösung mit 3,3 V
- Abstand der beiden Sensoren? Relativ egal. Weiß man noch nicht.

### Platine:

- Zwei ESP32, eine steuert alles, Kamera-ESP32 macht nur Kamera
- Drei GPIO als Kommunikation zwischen den beiden ESP32
  - 2 GPIO: Rein oder rausgelaufen oder nichts?
  - 1 GPIO: Aufwachen
- Wie wird die Kamera geweckt?
  - Über Master ESP32
  - Oder direkt über PIR?
- Wurde noch was bestellt? Noch nicht.
- Vorerst keine Akkus, keine Platine oder LED-Platine, sondern Steckbrett mit der 8 x 8 – Matrix als Anzeige
- Wird erst bestellt, wenn der Steckbrett-Aufbau funktioniert.

### Kamera:

- Ca. 90 % Genauigkeit der Richtung
- Ungenauigkeit wegen Delay?
- Möchte so schnell wie möglich ein Signal, für das Aufwecken.

### Software:

- Struktur der Software soll mal erarbeitet und Schnittstellen definiert werden
- Beim nächsten Termin sind die Software-Teile fertig und können zusammengefügt werden.

### LED an oder manchmal aus?

- Für Usability wäre es gut, wenn man das grüne Licht auch möglichst oft sieht.
- Wunsch: LED immer an machen können per Webseiten-Einstellung

### Gehäuse:

- Gehäuse ist fertig
- Paul bringt das irgendwann zur Hochschule.

Nächster Termin Sonntag, den 03.01.21 um 13:00

Offene Fragen: Walter wird gefragt, ob man ein gemeinsames Video machen soll oder jedes Team einzeln.