

Dia 1: introducción y herramientas

Taller de Construcción - Robot Educativo

- Meta: Construir 3 Robots Educativos compatibles con Myro (electrónica/hardware, software, mecánica).
- Mejorar el estado actual de los fuentes de todos los circuitos y software. Publicar los resultados del taller al mundo (página web del proyecto).

Dia 1: Herramientas

- Comprender la Arquitectura de Hardware y Software actual del Robot Educativo
 - Git : Mantiene todo el Código Fuente del Robot
 - Arduino : conceptos básicos, programación
 - TPLink Mr3020 : descripción de la arquitectura y sistema Linux OpenWRT
 - Componentes restantes : controlador de motores, motores, ruedas, etc
- Escribir algunos programas en el entorno Arduino y aprender como hacer un "upload" al hardware Arduino/Easyduino

GIT

- Sistema de Control de Código Fuente Distribuido. Utilizado inicialmente para el desarrollo del kernel Linux
- Distribuido :
 - No hay un servidor central, todos los checkouts tienen la historia completa del código fuente
 - Permite crear fácilmente ramificaciones y fusionar código
- No existe numeración de las versiones:
 - Los cambios son identificados por un hash SHA

GIT – Comenzando

- Asegurarse que GIT está instalado
 - Empaquetado como **git-core** o **git**
- Clonar el repositorio del proyecto de investigacion existente con **git clone**
 - `git clone`
`http://github.com/zrafa/se_uncoma.git`
- Traer siempre las ultimas actualizaciones
 - `cd se_uncoma/`
 - `git pull`

GIT – Ver los cambios y la historia

- Ver la historia de cambios **git log**
- Ver un cambio completo **git show <hash>**
- Ver los cambios que hubieron entre dos versiones (revisions) : **git diff <hash1>..<hash2>**
- Existen tambien herramientas graficas, y versiones para Windows de git

Preguntas?

- Thanks for your attention!