

Mecatron - Postmortem

Autor: Erik Goto, 23/04/21

## [Projeto] Robô Educativo

**Palavras-Chave:** Eletrônica; ESP32; microUSB; upload *[Palavras-chave para facilitar a filtragem do assunto]*

### 1 Gatilho

Refazer a placa do projeto após ela ser produzida.

### 2 Impacto

Vamos ter que refazer o circuito do micro USB para alimentação e upload do programa. Devido a isso a entrega do projeto será adiada mais algumas semanas, e "perdemos" o investimento realizado, tanto tempo quanto dinheiro.

### 3 Causa

Não testamos o circuito em uma protoboard, e apenas copiamos o CI no esquemático sem ter certeza como o circuito reagiria ao ser alimentado e numa situação de upload de código para a ESP32.

### 4 Plano de Ação

*[Não sei. Mas aqui viria o plano de ação]*

### 5 Sugestões para a posterioridade

*[Uma das partes mais importantes do docs]*

Por sorte tínhamos dois pinos para a comunicação serial que serão usados no projeto final. Portanto, o upload pôde ser realizado usando um módulo FTDI. Em um projeto que use ESP32 é importante colocar dois pinheads conectados ao RX e TX, facilitando o processo de upload, além de ser mais fácil que usar o microUSB para tal função.

*[Na hora da revisão feita por uma segunda pessoa, coisas que devem ser avaliadas]*

- Was key incident data collected for posterity?
- Are the impact assessments complete?
- Was the root cause sufficiently deep?
- Is the action plan appropriate and are resulting bug fixes at appropriate priority?
- Did we share the outcome with relevant stakeholders?