Dia: 23/3/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante, Joaquín Riedel

Trabajado:

* Se empieza armar un programa para agregar las victimas a la matriz final
* Se empieza a evaluar la posibilidad de implementar Yolo para la detección de victimas

Dia: 30/3/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante, Joaquín Riedel

Trabajado:

* Se idea una lógica para clasificar las victimas de acuerdo a su letra
* Se muestra cómo usar Yolo

Dia: 06/4/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se abandona la idea de clasificar letras

Dia: 13/04/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante, Joaquín Riedel

Trabajado:

* Repasamos cambios en el reglamento
* Incorporamos la nueva versión de erebus
* Incorporamos la nueva versión de webots

Dia: 20/4/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante, Joaquín Riedel

Trabajado:

* Se visualiza un problema con la detección de víctimas y carteles
* Se arma un diagrama de tareas en el GitHub, para mejor organización

Dia: 21/4/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se modifica el json para aumentar la calidad de resolución de las cámaras:

1. Se elimina la cámara frontal y aumenta la resolución de cámaras laterales
2. Se agrega sensor de color

AAA

Dia: 24/4/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Depuramos errores:

1. Descubrimos inconvenientes con la cámara central que ya no es existen
2. Error en la clasificación
3. Error en la detecciones de colores

Dia: 27/4/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se empieza comentando todas aquellas líneas de executor que utilicen la cámara central
* Se crea el JSON 8 que incluye sensor de distancia central

Dia: 4/05/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante y Joaquin Riedel

Trabajado:

* Se decide volver a la tarea de agregar las victimas a las matrices
* Se inicia estudio sobre como modificar la navegación del robot

Dia: 06/05/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se comenta línea de mapper.py que ocasionaba un error

Dia: 08/05/2024

Autor: Ignacio Sosa, Luciano Bustamante

Trabajado:

* Se crea nuevo json con las 3 cámaras originales con una resolución de 40 en altura y ancho
* Se cambia la variable min\_fixture\_height a 10 haciendo que el programa funcione normalmente
* Se crea la función convert\_to\_matrix en compound\_pixel\_grid que transforma los arrays en matrices de números

Dia: 11/05/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se crea la función matrix\_to\_arrays en compound\_pixel\_grid la cual transforma los arrays en matrices para una mejor movilización
* Se planea la creación de un comparador de matrices

Dia: 15/05/2024

Autor: El profe (no se si poner nuestros nombres)

Trabajado:

* Se incorpora la función preload\_matrix en final\_matrix\_creator, la cual transforma el array(wall\_array and victims\_array) en un array boleano
* Se crea la funcion preload\_final\_matrix la cual combina el array de victimas con el de paredes, en este caso agrega las victimas de las filas
* Se crea la funcion preload\_final\_matrix2 la cual combina el array de victimas con el de paredes, en este caso agrega las victimas de las columnas

Dia: 18/05/2024

Autor: Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se crea la funcion correct\_preload\_victim en final\_matrix\_creator que agrega mas TRUE al array de victimas para que se agregue correctamente
* Se detecta error en el reconocimiento de pozos

Dia: 05/06/2024

Autor Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se busca agregar las victimas a la matriz final, para ello se crean las siguientes funciones y se realizan las siguientes modificaciones:
  + En compound\_pixel\_grid se crea el array modifica el array robot\_detected\_fixture\_from para que reciba datos en formato str
  + En fixture\_mapper modifico la funcion map\_detected\_fixture para que agregue al array las vicitmas con un numero que va escalando de acuerdo al orden de detección de los mismos
  + En fixture\_detection agrego la funcion map\_fixture\_type para agregar en otro array las victimas
  + En final\_matrix\_creator agrego las funciones get\_tile\_status\_victim, transform\_robot\_detected\_to\_string\_node\_array y \_\_orientation\_grid\_to\_final\_fixture\_grid, las cuales permitirán formar una matriz solo de vicitmas

Dia: 08/06/2024

Autor Ignacio Sosa

Trabajado:

* Se agrega en executor la variable victimas y se modifica la funcion state\_end para que reciba dicha variable como parámetro
* En final\_matrix\_creator se agrega la funciones get\_victim\_text\_grid y unificador\_de\_matrices, agrangando finalmente a la matriz las victimas