

SUMMARY

• InfluxDB

- Problemas de rendimiento?
- + Mejorar rendimiento [↓] via multithreading
- + Instalar influxDB en ~~una~~ alguna servidora externa

• Repositorio LS

- Ya están compartidos los primeros repositorios

• EME

- Aún no hay una forma estándar de conexión
- + Analizar posibilidad de distribuir en varias disposiciones
- Actualidad? Tipo bloques?

PROPOSALS

Hacer planificación inicial de propuestas

• ENE

- Posponer temporalmente?
- Diseñar prueba básica para empezar a modo de ejemplo.
- Hacer módulo de entrada y/o salida para testear con osciloscopio.
- Imprimir con inseladora → casa Ischaac
- Inseladora es desperdicio ⇒ riesgo, ¿millions machine?

• Brazo robótico

- A medio montar (hay que imprimir mas partes)
- Arduino + Driver disponible en despacho
- Usar vuforia para laboratorio remoto
- Hay una primera versión del laboratorio virtual
- 3 servos RRR más 1 para la pinza
- Problemas de control, trayectoria, cd, ci
- Hápticas? AR? Obstáculos virtual?
- Hacer a partir de Influx y ENE

• Repositorio LS

- Usar proyectos para almacenar información de las reuniones
- Crear repositorios asociados a proyectos en los que se va a trabajar
- Asignar issues a repositorios y personas
- Seguir un proyecto en: mejora, añadido o actualización.

• Repositorio ejemplo de laboratorio

- Incluye EME, InfluxDB y ESS?
- Explicar diseño HW, SW

Próximo

Exp. 1. Portabilidad laboratorio

2. InfluxDB

3. ~~simulador~~ EME

4. Braço robótico

4. Simulador ESS

5. FMM

- Influx

- Crear con ESSI
- Elaborar guía de uso en MD.

• Laboratorios ESSI

- ¿Crear plantilla? nuevo proyecto? Secho solo ejemplo.

- Vista: ~~reconstruir~~ 3D usando componentes de SDA.

- Model: es realizable pero hay que volver a copiar los pág. de variables
y convertir tipos: Raritar pass. de evolución.

- Crear repositorio y guía ~~de~~ por laboratorio.

- Laboratorios:

a) Brazo flexible (Jesús): ya hecho en virtual y revisar remoto.

b) motores acoplados (Jesús): ya hecho en virtual y revisar remoto

c) Ball and plate (Ernesto F.): " " " "

d) Ball and hoop (Ernesto F.): nada

e) MOOWAY (Ernesto F.): nada

f) Limitador (Jesús): ya hecho remoto y virtual

g) FURUTA (Ernesto A.): nada

h) servomotor (Jacobo): nada / i) Helix flow (Jacobo): hecho y remoto

j) Ball and beam (Morsa) : Leder

k) 3 fingers (Mors-) : Leder.

l) 4 fingers (Agust-) : Leder

m) Furtille (Dictino) : Leder