

Diario di lavoro

Luogo	SAM Trevano
Data	2018-11-30

Lavori svolti

Oggi abbiamo provato ogni sensore per essere sicuri che funzionano prima di implementare le librerie che li usano. In contemporanea abbiamo risolto il problema con leJOS della scorsa lezione. In seguito abbiamo implementato il primo metodo Line Follower che contiene tre parametri il flag che decide quando il programma si ferma, la velocità del motore passivo, e la velocità del motore attivo. La velocità dell'attivo dev'essere maggiore del passivo così che il robot curva verso la linea.

Problemi riscontrati e soluzioni adottate

Risolto il problema con l'intallazione di leJos. Cambiando la versione di java da 64 bit a 32.

Punto della situazione rispetto alla pianificazione

Siamo in tempo

Programma di massima per la prossima giornata di lavoro

Iniziare a implementare i primi metodi di base