

Diario di lavoro

Luogo	SAM Trevano
Data	2019-01-16

Lavori svolti

Oggi abbiamo finito la classe Navigator contenente tutti i metodi per la navigazione del robot, inoltre abbiamo anche aggiornato il diagramma delle classi togliendo ciò che non abbiamo ritenuto necessario di implementare o quello che abbiamo modificato.

Infine abbiamo costruito il robot NXT con i pezzi LEGO che ci ha preso la maggior parte del tempo della lezione a disposizione.

Problemi riscontrati e soluzioni adottate

-

Punto della situazione rispetto alla pianificazione

Siamo in orario rispetto al diagramma

Programma di massima per la prossima giornata di lavoro

Iniziare a creare le classi Explorer e LineStop.