REUNIOES SEMANAIS QUARTA FEIRA 14:30

* Organização do Projeto:
  + Análise da especificação/requisitos do robô; - Todos
  + Estudo preliminar e identificação das tecnologias alvo; - Todos
  + Divisão do trabalho (WBS), planeamento e detalhe das atividades, distribuição de tarefas pelos elementos do grupo; - Todos
* Modelação:
  + Conceção da arquitetura das pernas; - José
  + modelação 3D, simulação e projeto do mecanismo; - José
  + fabrico/impressão 3D de componentes; - José
  + elementos de ligação; - José
  + montagem das pernas e torso; - José
  + teste mecânico funcional das pernas; - José
  + layout do hardware elétrico no torso; - José
* Programação:
  + Seleção e organização de componentes a utilizar; - Gaspar
  + programação, integração e teste funcional dos sistemas de potência atuação;
    - Acelerómetro/giroscópio - Karim
    - Conexão microcontroladores – Gaspar
    - servomotores das pernas - Margarida
  + Matlab/Simulink/Simscape: - Margarida
    - Modelização cinemática e dinâmica da perna e robô completo (4 pernas);
    - Definição de operações e desenvolvimento do sistema de controlo do movimento em ambiente simulado;
    - Estudo energético do movimento do robô;
* Programação e implementação:
  + Do sistema de comunicação sem-fios do robô; - Gaspar
  + Do interface gráfico de utilizador (GUI) do robô; - Gaspar
* Relatório: - Todos