

Bitácora del equipo Warriors

Primer mes: Vemos todo el equipo, estábamos 3 al principio Alghys Vega Moisés Chanis y yo Ovidio Adames, armamos el robot con todas las piezas y quedamos felices cuándo quedo todo armado y estaba completamente funcional, empezamos lo que era desarmar y ver todas las piezas, empezamos a buscar opciones para hacer la direccional del carro y la parte trasera, o sea el motor, empezamos con palitos de paleta y con bolígrafos, tratamos de mantenerlo firme pero se rompían, use ciertas piezas de mi casa para tratar de mantenerlo, use goma caliente, goma fria, pega tanque pero no era estable por lo tanto me fije en ciertas piezas que si me podían ayudar que eran las de ficher techni, vimos varios videos sobre el tipo de armado y sobre la programación con mis compañeros antes de que salieran, y tratamos de aplicarlo pero no resultaba,

Segundo mes: mis compañeros anteriores se salieron y quede trabajando solo todo este mes, trate con varias opciones para el armado, casi arruinó las llantas con una goma, pero lo pude sobrellevar, opte por el ficher techni y pude hacer la parte de atrás, por fin pude hacer eso, ya que me tenia bastante estresado, durante este mes tampoco tuve muchas opciones y aveces por las tareas no podía avanzar, lo que creia algo semi perdido pues si lo pude lograr y ahora solo me quedaba la direccional que era otra cosa que me molestó bastante por el hecho de no poder conectarlo y hacer que girará bien, por cierto, muchas piezas desaparecieron y estuvieron saboteando algunos equipos, por suerte mi equipo no tuvo problemas con eso

Tercer mes: en este mes se unió un compañero de onceavo, llamado Marvin, el y yo nos repartimos el trabajo, yo estaba terminando la parte de armado y el, la parte de programación, con respecto a la direccional trabaje en ello, con varios complementos, como hilos de pescar y pabilo que es un tipo de hilo bastante resistente, pero se trababa al dar el giro, probe con alambre dulce y pasaba lo mismo, me quede trabado en eso como x 2 semanas debido a ese problema, trataba en intentaba pero nada, entonces me fije bien en la base donde lo estaba poniendo, y no era la correcta para que girará, y para la base use palitos de paleta, y piezas de ficher techni, pude completarlo ya que el problema era que lo ponía adelante y lo puse en la parte de atrás y pude hacer que

girará, fue el mayor momento de alivio que tuve, también estuvimos muy cortos de tiempo para programar, el integrante de mi equipo, Marvin, trabajo en ellos día y noche, nos enseñaron lo básico de la programación y los profesores nos ayudaron bastante, ya que habían ciertas cosas que nos confundían, y hubieron piezas que se dañaron como por ejemplo el sensor ultrasonico, los cables para conectar el arduino y varios motores, por cierto que casi daño el servo motor de la direccional ya que lo pegue con un crazy glue y no podía despegarlo trate pero x suerte solo fue la carcasa la que se daño y no lo de adentro por lo tanto no se daño internamente, hubieron muchos problemas a la hora de programar y mas los de décimo ya que no tenemos experiencia programando, la direccional quedo funcionando pero igual se trababa un poco, por lo tanto decidí cambiar la posición del alambre que es un poco mas grueso y ahora si funciona bien, solo que no me convence una parte de que las tuercas se le aflojen, llego el lunes 14 y no pudimos competir y sacar puntos debido al poco tiempo programando, asi que aquí estamos, trabajando en la programación y tratando de que salga todo lo mejor posible, ah si se me olvidaba, no tenemos una persona con logística asi que yo el armador estoy haciendo esta parte, hasta el día de hoy estamos contentos por participar y dejar el nombre del IPT Jephtha B. Duncan en alto

Quisiera finalizar diciendo que estamos agradecidos con la profesora Anette Small por habernos dado esta oportunidad de participar en este concurso, de la WRO

Deseamos suerte a los demás equipos, aquí se despide de parte de los Warriors, Ovidio