Diario di Gabriel Mendonça

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Aula 413 |
| Data | 26.01.18 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| La mattina Barchi ci ha detto che dobbiamo cambiare i motori con il gruppo del Ice Hockey. Per motivi di coppia del motore. Poi ho fatto i buchi per i contrappesi da mettere a lato, io e Alessandro abbiamo tagliato di nuovo i fili di Nylon per le nuove lunghezze, e alla fine ho riattaccato tutto ai fili di Nylon.  Dopo abbiamo ritestato i motori e gli abbiamo fatti funzionare in modo da disegnare una linea retta verticale.  Nel pomeriggio abbiamo testato i motori per fargli fare linee rette verticali, orizzontali e diagonali. E abbiamo sistemato il codice di Elia.  Abbiamo anche chiesto a Barchi dei cavi per collegare meglio Fishino e non c’è piu il problema che si continuano a staccare. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| I motori che abbiamo cambiato non sono abbastanza potenti per tirare il peso centrale fino in cima.  Inizialmente riuscivamo a fare solo 2 movimenti con il motore e poi Fishino non leggeva più il file con il disegno. Poi ho scoperto che c’era un errore, e il codice di Fishino non leggeva le “y” e le “x” minuscole. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Rifare la Vero Board con i nuovi cavetti, e riuscire a fare un disegno completo. |

Diario di lavoro di Alessandro Colugnat

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | CPT |
| Data | 26.01.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Nella mattina ho dissaldato il motore perché dovevo scambiarlo con un altro motore che hanno altre persone di un altro progetto, poi con i nuovi motori gli ho saldati al posto di quelli vecchi.  Collegati i motori alla lavagna abbiamo cercato di mettere un contrappeso ma quello che ci ha consigliato il professore non funziona cioè mettere delle batterie e del piombo per fare contrappeso.  Abbiamo fatto funzionare i motori e adesso riescono a disegnare una linea.  Nel pomeriggio abbiamo ricevuto un nuovo decoder per il motore. Ho dovuto calibrare il decoder per non inviare troppa potenza e non fare rumore mentre girano. Abbiamo fatto funzionare tutti e due i motori ma c’è un problema con la potenza perché i motori non riescono a tirare il filo fino in cima. 666 |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
|  |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
|  |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
|  |
|  |

Diario di lavoro di Elia

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | CPT |
| Data | 26.01.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Barchi ha detto che l’Arduino dovrà interpretare codici G-code, quindi per le prime 2 ore ho guardato su internet cos’è e la sua sintassi. Dopo ho cominciato a scrivere il codice, che legge il file in G-code dalla scheda micro SD (che non ho ancora ricevuto) e muove i motori per disegnare. Per adesso ho scritto il codice per la lettura della scheda SD e come interpretare il codice. Non l’ho potuto testare in assenza della SD. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Il metodo file.read() ritorna un valore int e non ho idea del suo valore, dato che non ho potuto testare non avendo la micro SD. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
|  |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
|  |
|  |
|  |