Diario di Gabriel Mendonça

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Aula 413 |
| Data | 12.01.18 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| La mattina ho provato a fare un passo indietro e ricreare il circuito sulla bread board, poi ho provato a ricaricare il vecchio programma, ma non andava allora abbiamo rifatto un programma nuovo con l’aiuto di Barchi e siamo riusciti a far funzionare un motore. Poi ho provato a cambiare la velocità di movimento dei motori. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Arduino non funzionava inizialmente allora ho dovuto chiedere un nuovo Arduino a Barchi. Non riuscivo a fare funzionare il nostro vecchio programma di Arduino, allora barchi mi ha aiutato a farne uno nuovo.  Ho provato a cambiare la velocita del motore tramite le porte di Arduino, ma non riuscivo, poi ho scoperto che si può modificare grazie al decoder A 4988, per 3 pin, anche se non si puo gestire pienamente.   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | Pin MS1 | Pin MS2 | Pin MS3 | Velocita | | LOW | LOW | LOW | Full step | | HIGH | LOW | LOW | Meta step | | LOW | HIGH | LOW | Un quarto di step | | HIGH | HIGH | HIGH | Un ottavo di step | | HIGH | HIGH | HIGH | Un sedicesimo di step |   Poi ho scoperto la funzione delayMicros() di Arduino che permette di gestire i delay con i microsecondi, e questo e più preciso del delay normale(la velocita minima per far continuare a gestire il motore e 300 microsecondi). |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo in grande ritardo sul funzionamento dei motori |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Fare la presentazione e finire il progetto. |

Diario di lavoro di Alessandro Colugnat

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | CPT |
| Data | 02.02.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| La mattina ho staccato i vecchi motori e gli ho scambiati con i motori che avevamo all’inizio, ho dissaldato i cavi dalla veroboard.  CI sono arrivati i componenti da mettere su fishino per collegare meglio i cavi, sono arrivati 4 Grove BB Breakout e un pacchetto di Grove – 4 – pin Connector.  Ho dovuto prendere i vari componenti della veroboard che gestisce tutto è ho dissaldato i condensatori, entrata dell’ethernet di tutte le veroboard, perché saranno saldate su una nuova veroboard saldata meglio di quella originale.  Ho saldato i vari componenti che verranno attaccati al fishino per fare in modo che tutto funzioni.  Io e Gabriel abbiamo chiesto di farci ordinare altri due Grove BB Breakout perché non erano abbastanza pezzi da mettere su fishino e anche su veroboard.  Nel pomeriggio ho piegato i cavi per fare i ponti da mettere sulla veroboard. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Abbiamo provato a far girare un motore con la nuova veroboard ma ci sono stati problemi perché il decoder si riscaldava troppo, il problema era che il condensatore non era collegato bene.  Come soluzione si devono spostare i piedi per la alimentazione più lontano è mettere dei ponti per un miglior collegamento. |

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

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

Diario di lavoro di Elia

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

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Ho modificato la documentazione completando l’implementazione del software e ho aggiunto un bordo e una didascalia alle immagine e coretto alcuni errori. Per il resto della lezione ho aiutato Alessandro e Gabriel quando avevano bisogno. |

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

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

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