Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Scuola |
| Data | 17.11.2017 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| La prima ora abbiamo fatto il test.  Alessia: ho perfezionato il gantt, ho lavorato sulla documentazione e iniziato le basi della presntazione, in seguito ho iniziato a lavorare sul 7 segmenti.  Giairo: ho iniziato a fare ricerche per quanto riguarda l’applicazione che utilizzeremo per fare il progetto e una volta arrivati i componenti ho guardato un po' di informazioni sui motori e ho iniziato a controllare come poterli utilizzare.  Alessandro: ho fatto la presentazione del primo progetto e in seguito ho seguito alle altre tre del gruppetto. Infine mi sono leggermente informato sui motori arrivati oggi.  Joey: mi sono informato sul funzionamento generale dei motori e ho iniziato a lavorare sul 7 segmenti per il timer delle partite. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Nessun problema |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Nessun ritardo. |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Inizieremo tutti a Lavorare su quello su cui ci siamo documentati. |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | SAM Trevano |
| Data | 24.11.17 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessandro: ho saldato l’adafruit motor shield con i vari piedini per collegarlo ad arduino, in seguito ho installato la libreria adafruit motor shield e ho creato un progetto arduino per provare le funzionalità del motore passo-passo, ho cercato di far girare il motore come la lancetta dei secondi ma sono soltanto riuscito a farlo girare più veloce del previsto.  Giairo: All’inizio dopo aver iniziato ho fatto il file README.md del nostro repository GitHub per renderlo utile a cercare e informazioni. Ho iniziato a provare ad utilizzare il motore passo-passo con il driver “a4988 stepper motor driver” e un alimentatore esterno alla fine collegato per far partire il motore.  Alessia: Ho lavorato su come fare l’algoritmo di punteggio, quali tecniche utilizzare e quali sensori. Ho cercato perdipiù informazioni sul 7 segmenti e ho dissaldato e saldato una parte.  Joey: Inizialmente dopo aver cercato e capito il funzionamento e come vanno assemblati i display 7 segmenti, sono andato a saldare il backpack insieme al ponte per attaccare il display. Poi mi sono informato su come sono i PIN del display e come va collegato all’arduino. Infine ho scaricato le librerie da utilizzare per il corretto funzionamento e ho cercato degli esempi per capire come mostrare i diversi numeri o lettere. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Alessandro: Ho riscontrato dei problemi mentre cercavo di far girare il motore come a lancetta dei secondi e il principale problema è che alle funzioni che utilizzo per far ruotare il motore posso soltanto passare un tipo INT mentre per riuscire a fare quello che volevo devo per forza passare un tipo DOUBLE o FLOAT. Non sono riuscito a trovare una soluzione a questo problema.  Giairo: Ho riscontrato problemi con il funzionamento del motore paso passo per via della poca alimentazione e i problemi a capire dove collegare i vari pin nella breadboard con il driver, il problema dell’alimentazione è stato risolto prendendo un alimentatore esterno da collegar al motore, ma ci sono ancora problemi da risolvere per quando riguarda il funzionamento effettivo del motore.  Joey: Ho saldato il backpack al ponte in maniera scorretta. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| In linea col gannt |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Alessandro: Far funzionare i motori a nostro piacimento.  Giairo: Far funzionare il motore e iniziare a provare a programmarlo.  Alessia: Far funzionare l’algoritmo per il punteggio, che sommi i punti man mano  Joey: Dissaldare e risaldare e iniziare a lavorare al codice per il timer. |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Scuola |
| Data | 01.12.2017 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessia: le prime 3 ore sono stata impegnata nella presentazione, in seguito ho lavorato sul 7 segmenti e ho capito come funzionava.  Alle 14.45 sono andata via.  Giairo e Alessandro: Abbiamo ricevuto i pezzi per usare entrambi i motori con i driver, ci è stata data la scheda JJRobots che crea una rete Wi-Fi e permette di collegare i driver direttamente ad essa.  Abbiamo cercato i codici per utilizzare la scheda JJRobots ma le documentazioni non sono state d’aiuto.  Joey: Siccome appena iniziata la lezione sono arrivati i pezzi e il tavolo da costruire ho iniziato a montare ciò che potevo (mancano ancora un paio di parti) e nel pomeriggio dopo aver continuato questo lavoro ho risolto le saldature sbagliate della scorsa lezione, successivamente ho tagliato, limato e preparato le aste da usare per muovere il motore. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Giairo e Alessandro: Durante l’utilizzo de codici abbiamo riscontrato dei problemi causati dal fatto che le documentazioni che ci sono state date ci danno dei file da installare ma non ci dicono quale aprire, in più quei file danno degli errori nella compilazione con Arduino e non siamo riusciti a trovare una soluzione, né sulle documentazioni ne su Arduino. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Giairo e Alessandro: Siamo indietro per via degli§ errori riscontrati e della mancanza di aiuti nella documentazione. |
| Joey: Sono leggermente indietro. |
| Alessia: Nessun ritardo. |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Joey: Finire di montare il tavolo e iniziare a dedicarmi al codice per il timer delle partite.  Alessandro e Giairo: Trovare una soluzione ali errori e provare attacco difesa e attacco-difesa.  Alessia: Finire l’algoritmo di punteggio. |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Scuola |
| Data | 15.12.2017 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessia Sarak:  Ho lavorato sull’algoritmo di punteggio.  L’idea iniziale è quella di mettere due bottoni, uno a destra e l’altro a sinistra, con su scritto quale bottone appartiene a quale giocatore. Ogni bottone deve incrementare di uno il punteggio del rispettivo giocatore.  Oggi ho cercato di fare incrementare un solo 7segmenti dei 4 che ci sono.  Ho provato a fare l’incremento direttamente nel metodo loop() di Arduino ma non prendeva il punto al momento del click del bottone quindi sono passata a provare con attachInterrupt(), che è un metodo che permette di ‘ascoltare’ in qualsiasi momento il bottone. Il problema è che al momento del click il punteggio viene incrementato di diversi punti e non so come risolverlo.  Non riuscendo a risolverlo, ho fatto un attimo di pausa lavorando sulla documentazione e sulla presentazione, in seguito ho provato a fare l’algoritmo per il timer (conto alla rovescia) e funziona; allo scadere del tempo si accende un led e il tempo rimane a 0. Per farlo partire bisogna cliccare il bottone.  Giairo Mauro:  All’inizio abbiamo risolto il problema che avevamo con Arduino con Alessandro da un po’ di tempo.  Dopodiché ho provato a inserire il programma sull’Arduino mega con la scheda JJRobots, ma ci sono stati problemi anche per quello e ho passato la maggior parte del tempo a risolverli.  Alla fine ho provato a collegare il telefono al JJRobots per iniziare a provarlo ma ho avuto problemi anche l non ancora risolti.  Alessandro Spagnuolo:  Abbiamo risolto i problemi che avevamo con il programma di Arduino con Giairo.  Le ultime 4 ore ero assente.  Joey Biancardi:  Ho praticamente terminato la costruzione del tavolo, manca la parte del robot usata per rispondere durante la partita per un problema di stampa 3D. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Giairo Mauro:  Abbiamo avuto il solito problema all’inizio con Alessandro ma siamo riusciti a risolvere cambiando alcune parti del codice fornito dalla documentazione, gli include che erano in tutti i file e dovevano essere solo in uno essendo tutti i file collegati tra loro.  Ho avuto problemi con il caricamento del codice in Arduino mega perché i file erano in una sola cartella e andavano divisi e anche una volta messi i file nelle cartelle divise come richiesto dal programma dava ulteriori errori per cui ho dovuto cancellare e riscaricare i file.  Un ultimo problema una volta caricato il programma su Arduino e non ancora risolto è il collegamento tramite Wi-Fi del telefono sul JJRobots, perché dal telefono dice che non è possibile connettersi anche se la password è quella scritta sulla documentazione.  Alessandro Spagnuolo:  Abbiamo risolto il problema con Giairo. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo indietro di tutto di circa 2 lezioni per i ritardi della consegna degli oggetti e gli errori, apparte con il timer. |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Finire i motori e il punteggio. |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Trevano |
| Data | 22.12.17 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessia: assente  Joey: lavorato sull’algoritmo del punteggio  Giairo e Alessandro: provato a utilizzare l’applicazione di JJRobots e i motori.  Giairo: Ho portato un po' avanti la documentazione. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Giairo e Alessandro: problemi riguardanti il programma dato da JJRobots, i motori non si muovono e non siamo riusciti a capire il perché nemmeno con i professori  Per tutti: collegamento a internet non funzionante |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo indietro di 3 settimane soltanto per il problema del programma JJRobots. |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Mettere a posto il programma JJRobots e finire gli algoritmi di punteggio |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Scuola |
| Data | 12.01.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessia Sarak:  Ho lavorato sulla presentazione e ho perfezionato l’algoritmo del timer, in seguito c’è stato un problema con il riconoscimento dei pezzi dell’Air Ice Hockey che abbiamo risolto colorandoli in modo differenti. |
| Giairo Mauro:  Ho lavorato sulla documentazione. |
| Alessandro Spagnuolo e Giairo Mauro:  Abbiamo lavorato sui motori, Barchi ci ha dato un programma da provare per testare i motori e poi abbiamo provato la calibrazione del tavolo. |
| Joey Biancardi:  Ha lavorato e perfezionato il tavolo. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Giairo Mauro e Alessandro Spagnuolo:  C’è ancora un problema con il collegamento tra il telefono, quindi l’applicazione JJRobots e la scheda JJRobots collegata ad arduino mega, perché non riesce a prendere il Mac address del telefono.  Ci son stati problemi con l’applicazione che non vedeva il Puck e il Pusher ma attaccandoci dei pezzi di carta colorati abbiamo risolto. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo in ritardo di 1 settimana |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Finire la presentazione e i motori |

Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | Scuola |
| Data | 12.01.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Alessia Sarak:  Ho lavorato sulla presentazione e sulla documentazione, infine ho anche messo a posto l’algoritmo di timer |
| Giairo Mauro:  Ho lavorato sulla documentazione. |
| Alessandro Spagnuolo:  Ho lavorato sulla presentazione e ho cercato di perfezionare il robot, però, avendo arduino mega invece di arduino leonardo, non sono riuscito a provare il codice finale. |
| Joey Biancardi:  Ha lavorato sulla presentazione. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Giairo Mauro e Alessandro Spagnuolo:  C’è il problema dell’arduino sbagliato, cioè arduino mega, dato che abbiamo bisogno di arduino leonardo per fare in modo che l’applicativo funzioni. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo in tempo |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Presentare il progetto |