**Fecha: jueves 21 de noviembre. (Luis Pedro Morales)**

Actividad: se generó la lógica para poder incorporar los datos sensados por el MPU9250 de porcentaje de luz, temperatura del circuito, máxima aceleración, pitch, yaw, roll, además del tiempo de giro registrado, en el tablero de comandos.

Además, se incorpora a esta ventana un mensaje informativo sobre el estado del carro. Este mensaje puede tener las palabras “bueno” o “malo”, y aparece una vez que se haya ejecutado el comando de diagnóstico.

Se configuraron los rangos de medición posibles de *yaw* de manera tal que los resultados se distribuyeran en indicar uno de los 4 puntos cardinales: Norte, Sur, Este, Oeste.

Problemas: En un principio se quiso que la información en el tablero se actualizara constantemente mediante un ciclo “infinito” *while True*. Sin embargo, por la forma en la que se diseñó la comunicación, si se enviaban todos los comandos de control de sensores constantemente mediante el ciclo, entonces habían conflictos para obtener los resultados que se enviaban desde el NodeMCU. Debido a esta complicación, se decidió que fuera el usuario el que decidiera cúando se refresca la información de los sensores mediante un botón.