**Tankino | Diario di lavoro**

**Mosè Ferrazzini, Michele Tomylsak, Adriano Chiriacò, Nicholas Pigni**

**SAM Trevano, 27.03.2020**

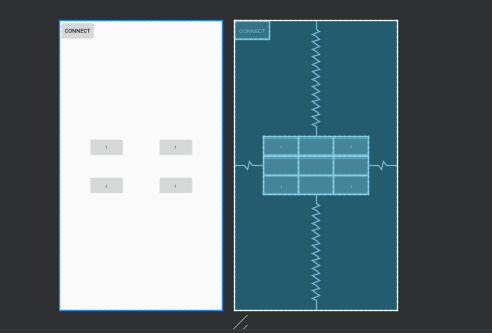
**Lavori svolti**

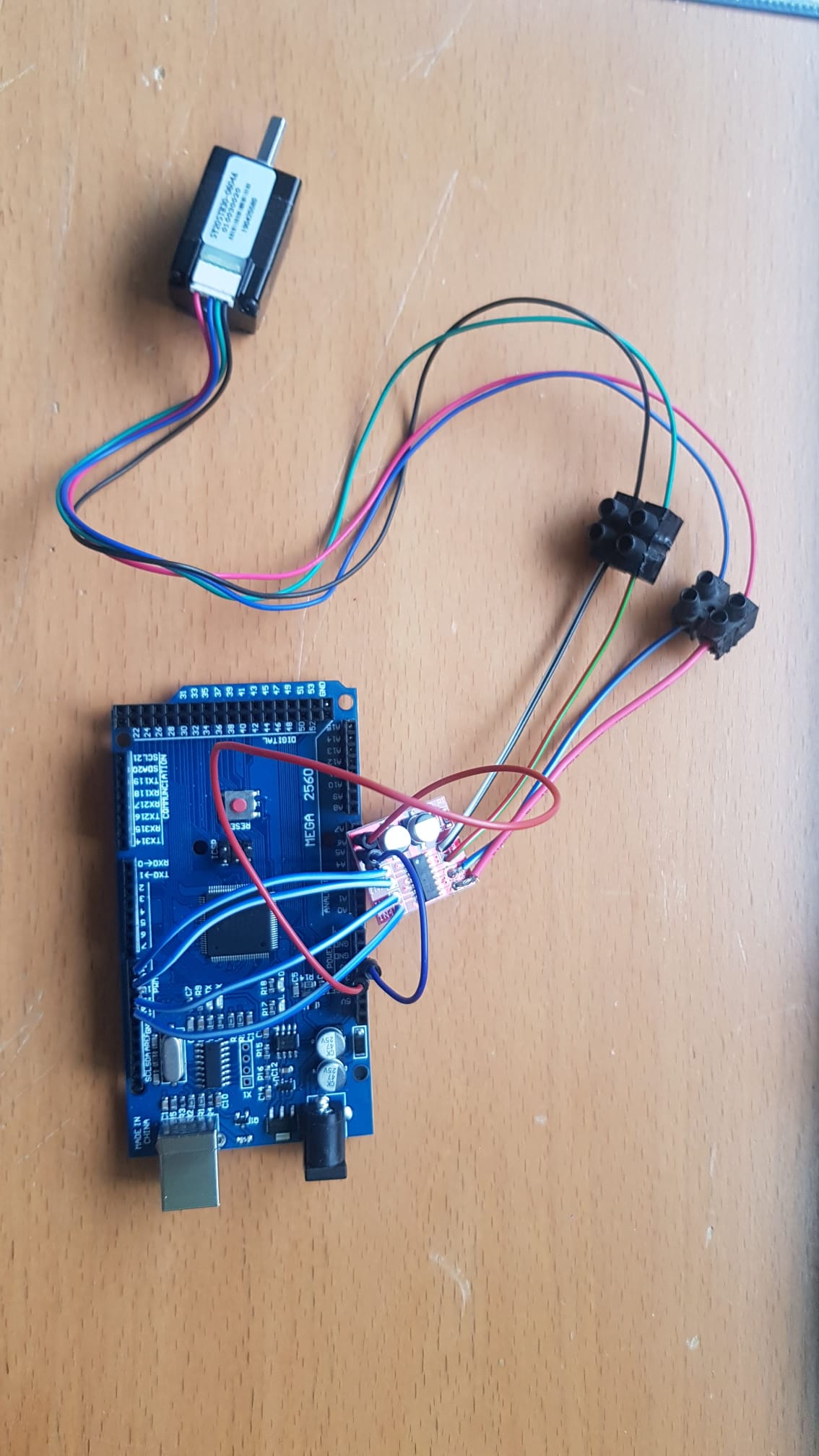
|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Orario | Da chi | Lavoro svolto |
| 8:20 – 11:35 | Tutti | Progettazione base di legno per tankino. |
| 13:15 – 16:30 | Adriano & Nicholas | Sperimentazione sugli step motor |
| 13:15 – 16:30 | Michele & Mosè | Inizio sviluppo programma android. |

**Problemi riscontrati e soluzioni adottate**

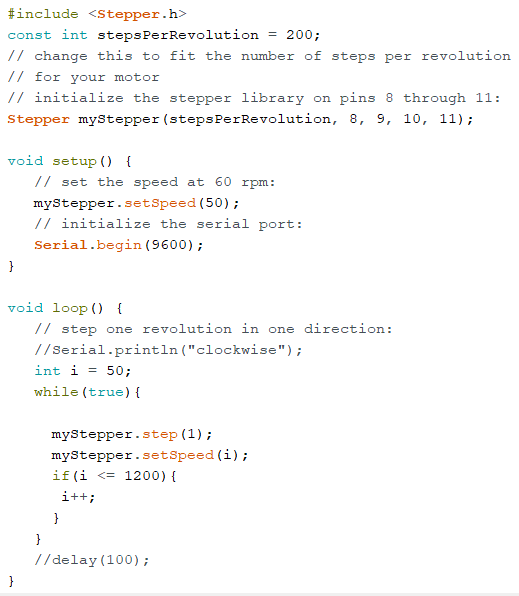
**Nessun assente.**

**Mosè e Michele:**

Iniziato a sviluppare l’app android con un interfaccia grafica basilare. Abbiamo avuto vari errori e non abbiamo potuto testare il funzionamento non avendo l’HC-05 a disposizione ma abbiamo fatto passi avanti.

**Nicholas e Adriano:**

Abbiamo saldato al controller L298N 8 cavi,4 per gli input (In1,In2,In3,In4) e gli altri quattro per il + e il – per il MotorA e il MotorB.

In seguito abbiamo trovato online le informazioni per creare un piccolo programmino di test:

Nel datasheet del Nema8 (lo Stepper Motor) abbiamo scoperto che ogni step corrisponde a 1,8 gradi di rotazione, perciò abbiamo trovato quanti step per rivoluzione (giro completo) compie tramite il calcolo: 360/1.8 = 200.

In seguito abbiamo appurato che la velocità non poteva superare i 1200 senza che il motorino si inceppasse e che non potevamo impostarla direttamente a 1200 da 0.

Perciò abbiamo utilizzato una variabile (i) che, incrementandosi ad ogni ciclo fino ad arrivare ad un massimo di 1200, determina la velocità da settare; ottenendo così un’accelerazione graduale.

**Punto della situazione rispetto alla pianificazione**

Ci troviamo leggermente dietro visto tutti i problemi dati da spedizioni e problemi legati al covid-19. Lavorare a distanza rende più lento il lavoro

**Programma di massima per la prossima giornata di lavoro**

Per la prossima giornata di lavoro abbiamo in previsione di riuscire a controllare i motori con il bluetooth.