

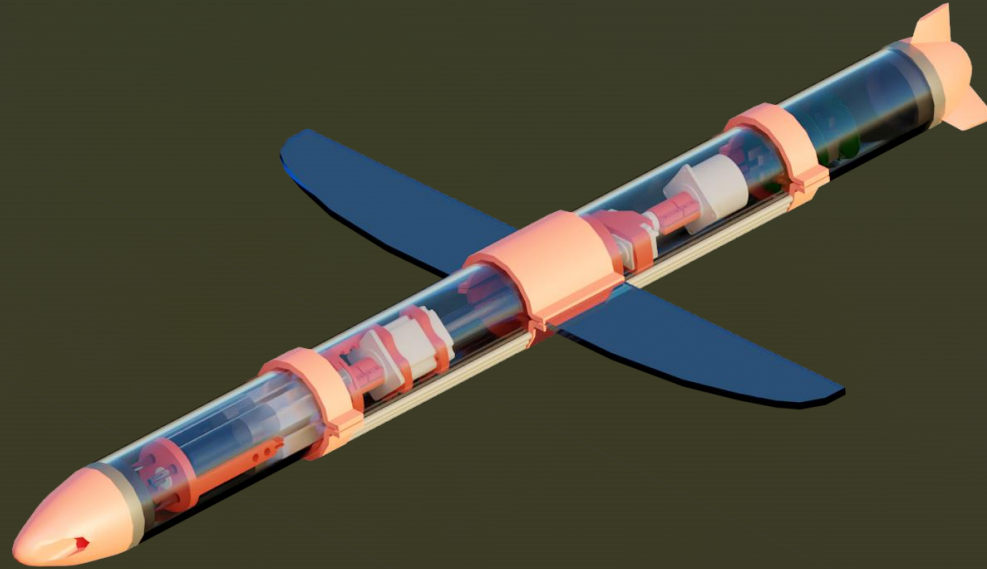
2024-02-28

Urpekari Sitrep

Índice

- Partes físicas
- Electrónica
- Software
- Organización
- Misceláneo

Partes físicas

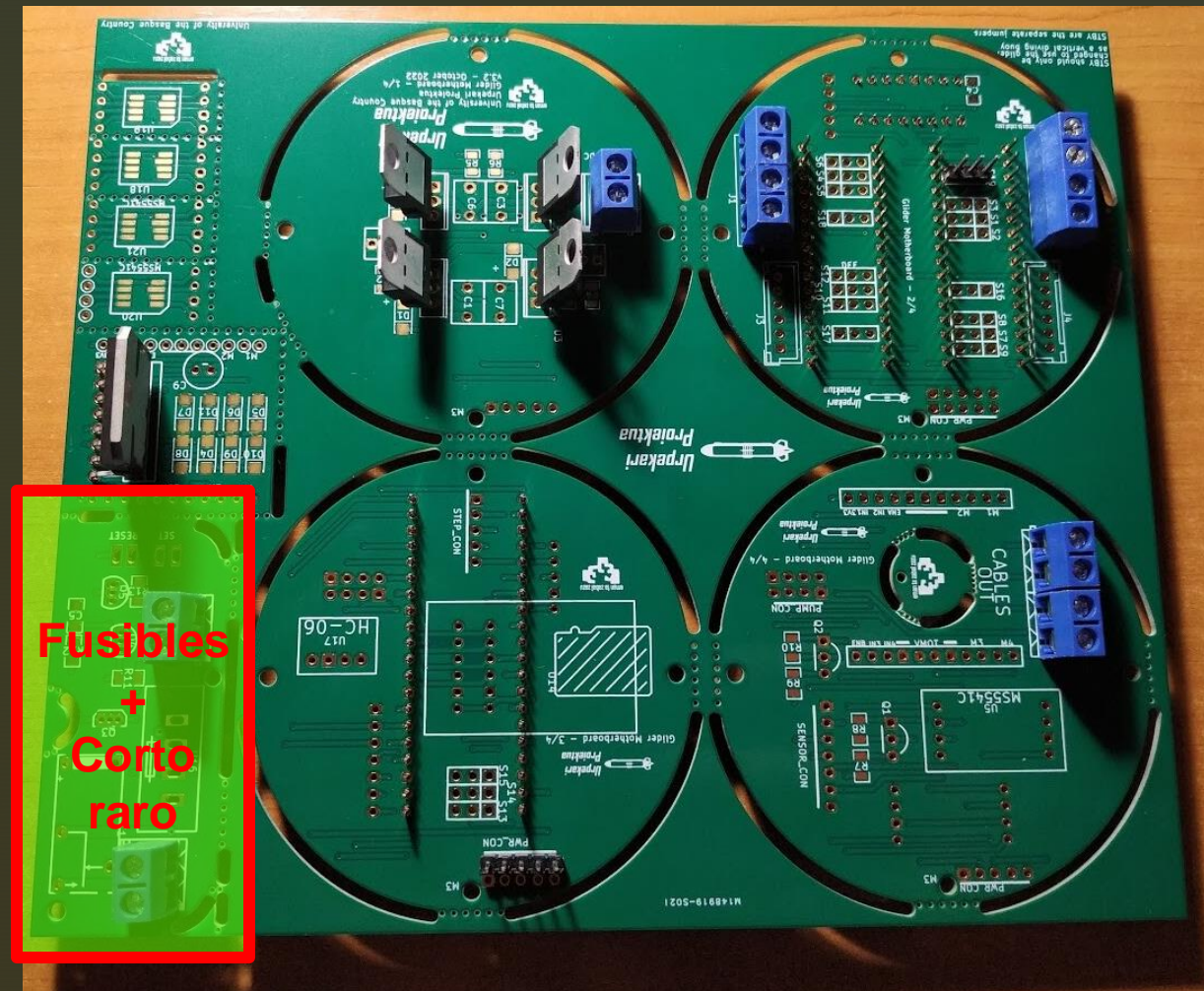


Partes físicas

Faltan:

- Cola
- Punta
- Monturas PCBs
- Alas/Aletas
- Lastre

Electrónica



Electrónica

Falta:

- Testear


Software



github




Title		...
1	🕒 Web Server y/o protocolo "Over IP" para configurar ROV #1	
2	🕒 Crear Objeto de C++ limpio para controlar Steppers #1	
3	🕒 Comunicación LEDs - Demo (Luz visible o IR)	
4	🕒 GLIDER: Cálculo Masa + Volumen + Centro de Gravedad #6	
5	🕒 Crear Objeto de C++ limpio para controlar Shift Register (Serial->Parallel) #2	
6	🕒 GLIDER: Crear diagrama de estados para el control loop del glider #5	
7	🕒 Object Recognition para video - Raspberry Pi	
8	🕒 Crear Objeto de C++ limpio para controlar ultrasonidos: medir distancias fuera y bajo el agua #3	
9	🕒 Crear Objeto de C++ limpio para escribir logs a tarjeta SD #4	
10	🕒 GPIO para Raspberry PI	
11	🕒 GLIDER: CAD: Punta y Cola #7	
12	🕒 Crear ejemplo básico para Programmable IO - Raspberry Pi Pico /W #5	
13	🕒 Crear ejemplo básico para WiFi/Bluetooth - Raspberry Pi Pico W #6	
14	🕒 GLIDER: Montar aletas/alas exteriores junto con el lastre (barras de acero, externas) #8	
15	🕒 Crear Objeto de C++ limpio para controlar el IMU: MPU 6050 #7	


Software


github



 **ROVoIPoEth** Private




 Edit Pins  Watch 0



 main  1 Branch  0 Tags

 Add file

 Code


 **ggonzalez088** First approach b58c827 · 2 hours ago  4 Commits



 README.md	Initial commit	2 hours ago
 clientmain.c	First approach	2 hours ago
 servermain.c	First approach	2 hours ago




 **README** 


ROVoIPoEth


Control protocol for ROV, implemented over IP



 **RPI_Pico_Libraries** Private




 Edit Pins  Watch 0




 main  1 Branch  0 Tags

 Add file

 Code

 **CrashLogger** READY - Class, Object and Inputs d355fe5 · 3 days ago  11 Commits

 shiftReg	READY - Class, Object and Inputs	3 days ago
 steps	C++	2 months ago
 README.md	Alphabetical order	3 days ago

 **README**  

Libraries and objects

A number of libraries we've made in order to control all the components of any vehicle. All of these are written in C/C++ for the Raspberry Pi Pico and its variations.

shiftReg

SN74HC959N Shift register controller. It should be compatible with most if not all 959 series (Serial-To-Parallel) shift registers

steps

Stepper control via STSPIN820 board/controller. It should be compatible with most if not all A4988-like stepper motor drivers

Software

Faltan:

- Drivers de cosas varias
- Comunicación
- Flowcharts y esquemas a seguir

Organización

Tareas periódicas

- No excesivamente estrictos
- Potenciar constancia y rutina
- Evitar solo-carries

Organización

Tareas??

- Demos tontas, hacer clases pequeñas
- Pocas piezas o cálculos únicos
- Siempre hay mas de las asignadas

Miscelaneo

- Logo – No tengo el archivo
- Página web - Fotos, demos, etc...
- "Color corporativo"



*Urpekari
Proiektua*

:D

■ Demos, ruegos y preguntas