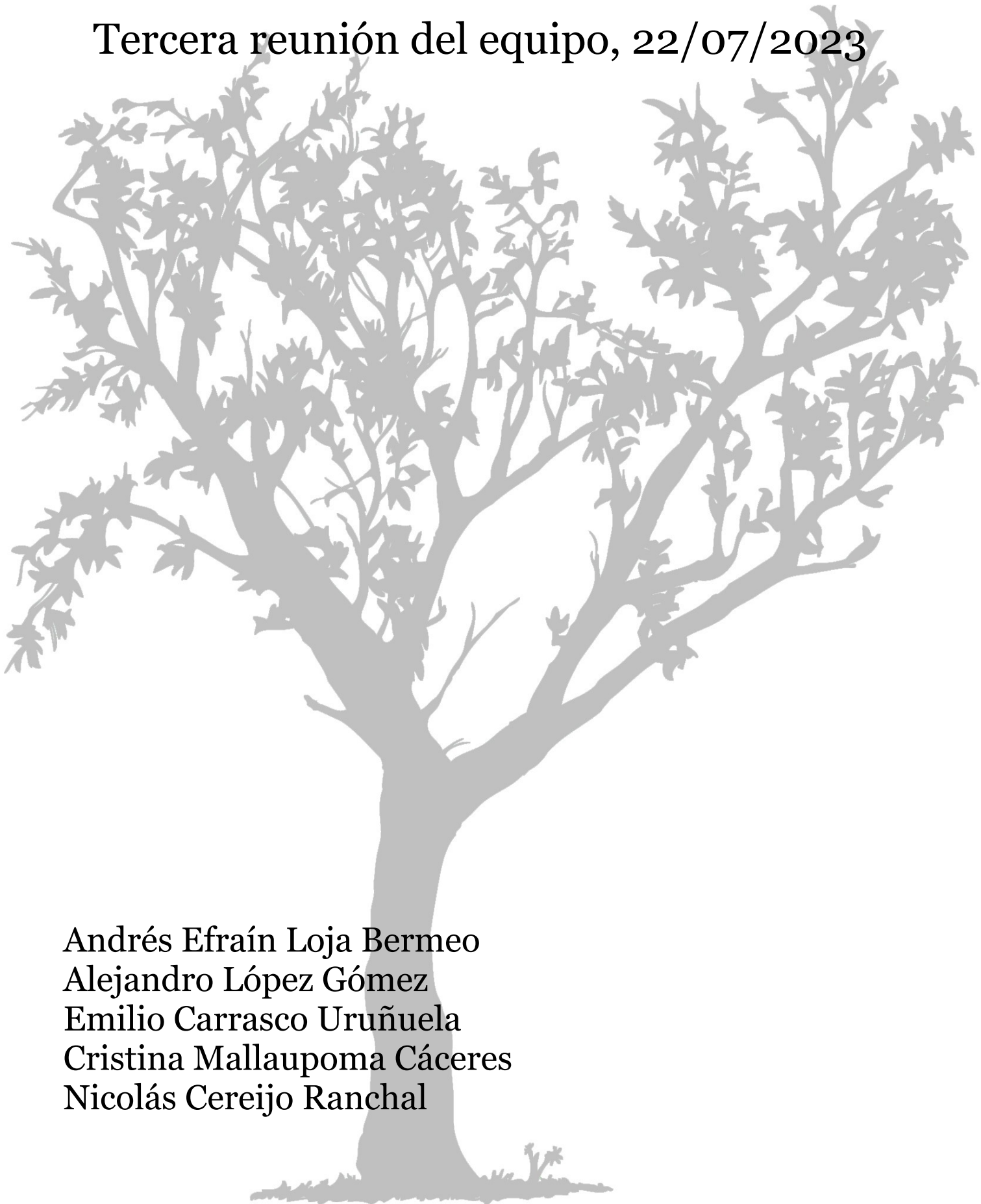


# Yggdrasil Robotics

Tercera reunión del equipo, 22/07/2023



Andrés Efraín Loja Bermeo  
Alejandro López Gómez  
Emilio Carrasco Uruñuela  
Cristina Mallaupoma Cáceres  
Nicolás Cereijo Ranchal

# Objetivos iniciales del proyecto

Los objetivos iniciales para preparar el inicio del proyecto en septiembre, ya que durante agosto el equipo no trabajará, serán principalmente la búsqueda de información sobre algunos componentes para entender como utilizarlos y la aplicación y reescritura de las librerías. Dichos objetivos son:

- Control del robot: implementar en el proyecto de Visual Studio las librerías del kit y escribir una capa de código superior que las oculte para facilitar su uso. Esta capa traducirá de las unidades de las librerías a milímetros e implementará funciones para suavizar los movimientos del robot.
- IMU: buscar información acerca del IMU, más precisamente sobre que tipo de datos devuelve y como utilizarlo para medir la posición del robot en el campo.
- Sensor de ultrasonidos: buscar los detalles para conocer el alcance máximo del sensor, el ángulo de medida, los puntos ciegos y demás características importantes.
- Impresora 3D: muy posiblemente la cubierta exterior del robot se fabrique mediante impresión 3D, de modo que también se empezará a recopilar la información para su uso y el diseño de las futuras piezas.

Debido a que durante el resto del verano el equipo estará inactivo los pocos ratos que le dediquemos se utilizarán para reunir esta información y tenerla preparada para cuando empecemos a trabajar.

En el día en que esta reunión ha sido celebrada el proyecto en GitHub con todos los repositorios necesarios esta listo para utilizar, de manera que todos los miembros del equipo tienen ya disponible tanto todos los archivos creados y buscados hasta la fecha como la capacidad de subir los suyos propios.

Además de lo anterior, queda pendiente destinar parte del presupuesto en comprarle un micrófono a Alex y champú para gatos.