

# Diario di lavoro

---

Luogo	SAM Trevano
Data	16.01.2019

## Lavori svolti

Oggi abbiamo provato a far funzionare il LineFollower proporzionale. Verso fine lezione siamo riusciti a far funzionare il LineFollower.

## Problemi riscontrati e soluzioni adottate

Abbiamo avuto più problemi, prima di tutto abbiamo perso 5 minuti a capire perché non venivano letti i valori dei sensori in modo corretto, dopodiché abbiamo notato che i sensori erano collegati in modo errato. Successivamente abbiamo dovuto smontare il robot per cambiare le batterie, abbiamo perso altri 5 minuti. La bozza del LineFollower che abbiamo creato la scorsa lezione si è rivelata inefficace e non svolgeva il suo compito. Prima di tutto abbiamo capito che dovevamo poter selezionare e salvare le soglie del colore bianco e nero. Il problema era che davamo delle velocità troppo piccole e negative.

## Punto della situazione rispetto alla pianificazione

Siamo in orario

## Programma di massima per la prossima giornata di lavoro

Migliorie del programma LineFollower