|  |
| --- |
| Diario di lavoro |

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | SAM Trevano |
| Data | 16.01.2019 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Oggi abbiamo provato a far funzionare il LineFollower proporzionale. |

|  |
| --- |
| 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. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Siamo in orario |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
|  |