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

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | SAM Trevano |
| Data | 19.12.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Oggi io e Matteo ci siamo divisi i compiti, lui si è occupato di modificare la documentazione, nello specifico la parte di pianificazione, in cui ha aggiunto l’immagine del Gannt preventivo e una descrizione. C:\Users\Bryan\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\Cattura.png  Ha rimosso ‘java’ dal capitolo software. Ha aggiunto due requisiti, il requisito sulla libreria ‘Wait’ e il programma di dimostrazione ‘Line Follower’.    Io invece ho controllato che i metodi che ho creato la scorsa lezione funzionassero in modo corretto e l’esito è stato positivo. Una volta fatto ciò abbiamo creato una bozza del programma ‘LineFollower’ proporzionale. Per effettuare il calcolo della velocità dei motori mi ho visitato la seguente pagina: <http://ev3lessons.com/en/ProgrammingLessons/advanced/LineFollower.pdf> .  C:\Users\Bryan\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\Cattura1.png  A questo punto abbiamo deciso di creare un prototipo di robot, il quale useremo per testare successivamente il programma. Il professor Peretti ci ha permesso di utilizzare i pezzi e dello spazio di lavoro nella sua aula. Abbiamo passato le seconde due ore (dalle 15:00 alle 16:30 ca.) a cercare i pezzi di lego necessari e costruire il robot. |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Oggi non abbiamo riscontrato problemi di nessun tipo. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
|  |

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