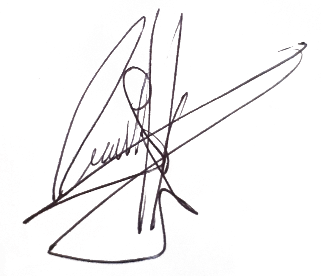
**Cronograma Actividades semana 27/9 al 29/9 de 2021**

## Lunes 27/9

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Horario | Actividades propuestas | Docentes referentes |
| 8:00 a 9:00 | * Introducción a las actividades semanales. Armado de puestos de trabajo. | BALDEZZARI LUCAS |
| 9:00 a 13:00 | * Comunicación Bluetooth entre Arduino M1 y M3: Cada equipo trabajará en la implementación de la comunicación entre los Arduino M1 y M3, para esto deberán establecer:  1. Definir protocolo de comunicación: Cantidad de Bytes a enviar desde M1 a M3 y desde M3 a M1. La cantidad y conformación de estos bytes dependerá de qué información necesitan para el control del vehículo robótico (envíos de comandos desde M1 a M3) y qué información necesitan relevar del vehículo para tomar decisiones sobre los estímulos (envíos de datos desde M3 a M1). En el caso del equipo Mentalink deberán también implementar la comunicación Serie entre el Arduino M3.1 (sensado de obstáculos) y el M3.2 (control de motores) 2. Realizar pruebas de comunicación entre los Arduino M1 y M3 utilizando el protocolo de comunicación establecido previamente. 3. Realizar pruebas de comunicación enviando comandos desde la PC a Arduino M1 (por serie) y de M1 a M3 (por bluettoth) y luego desde M3 a M1 (por bluetooth) y de M1 a la PC (por serie).  * Testeo de PCBs: Cada equipo deberá corroborar que las PCB diseñadas no tienen pistas punteadas y que todos los puntos que deben estar conectados realmente están conectados. | BALDEZZARI LUCAS |
| 13:00 a 14:00 | Almuerzo | BALDEZZARI LUCAS |
| 14:00 a 17:00 | * Diseño estimulador: Revisión del diseño de estimulador por parte del subgrupo M1 de cada equipo. * Diseño vehículo: Revisión del diseño del vehículo robótico por parte de subgrupo M3 de cada equipo. | BALDEZZARI LUCAS  MATEO OLIVERA |

## Martes 28/9

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Horario | Actividades propuestas | Docentes referentes |
| 8:00 a 13:00 | * Control de vehículo robótico: El subgrupo M3 de cada equipo trabajará en:  1. Programar el para que interrumpa cada . Configurar una señal cuadrada por alguno de los pines del Arduino y utilizando un osciloscopio chequear que la interrupción está correctamente configurada. Mentalink tiene dos Arduino. Uno para control de motores y otro para sensores. Deberán configurar en ambos arduinos el mismo tiempo de interrupción. 2. Establecer una estrategia para el control de velocidad del vehículo y por cuánto tiempo se moverá una vez recibida la orden desde M1. Es importante tener en cuenta que el vehículo no puede moverse por tiempo indeterminado. Además, debe estar sincronizado con los Trials de M1 (se recomienda empezar considerando que el vehículo se mueva un tiempo igual al tiempo en que los estímulos están apagados). 3. Implementar un método para controlar la dirección de una rueda y testearlo. 4. Utilizando el método anterior mover las ruedas del robot simulando algún movimiento (atrás, adelante, derecha, izquierda). 5. Establecer una estrategia para el correcto sensado de obstáculos por parte del vehículo en base a la posición de los sensores de ultrasonido. 6. Implementar un método que devuelva un si se ha detectado un obstáculo a una distancia de , en caso contrario deberá devolver un . **No** se deben usar delays. Deberán realizar el sensado dentro de la interrupción del . 7. Utilizando el método anterior realizar pruebas de sensado de obstáculos con objetos ubicados a diferentes distancias. 8. Realizar pruebas de sensado de obstáculos con el vehículo en movimiento.  * Pruebas adquisición de EEG | BALDEZZARI LUCAS |
| 13:00 a 14:00 | Almuerzo |  |
| 14:00 a 17:00 | * Diseño estimulador: Revisión del diseño de estimulador por parte del subgrupo M1 de cada equipo. * Diseño vehículo: Revisión del diseño del vehículo robótico por parte de subgrupo M3 de cada equipo. | BALDEZZARI LUCAS  MATEO OLIVERA |



MSc. Bioing. BALDEZZARI Lucas Matías

Docente Encargado

24 de septiembre de 2021

Fray Bentos, Uruguay.