## 24 y 25 de septiembre

* Creado cliente Android.
  + Captura los valores del acelerómetro y los muestra por pantalla.
  + Fijado en modo horizontal.
* Montado robot
* Se ha instalado la distribución Raspbian sobre la Raspberry y se han actualizado los paquetes así como la instalación de diversas utilidades.
* Instalado xrdp para crear servidor de escritorio remoto.
* Conectado e instalado módulo Wifi. Configurada la red para que tenga la IP estática 192.168.0.123
* Se ha establecido una comunicación USB entre la Raspberry y la Arduino. Se ha creado un pequeño script a modo de prueba para comprobar la comunicación. La Raspberry envía por un script en Python un número N a Arduino. Cuando Arduino lo recibe, hace parpadear un led N veces.
  + Script Python

import serial  
ser = serial.Serial('/dev/ttyACM0', 9600)  
ser.write('5')

* + Script Arduino

const int ledPin = 52;

void setup(){

pinMode(ledPin, OUTPUT);

Serial.begin(9600);

}

void loop(){

if (Serial.available()) {

light(Serial.read() - '0');

}

delay(500);

}

void light(int n){

for (int i = 0; i < n; i++) {

digitalWrite(ledPin, HIGH);

delay(100);

digitalWrite(ledPin, LOW);

delay(100);

}

}

### 26 de septiembre

* Añadidos al Android manifest los permisos Internet y network state y wake lock
* Añadida propiedad keepScreenOn a la actividad principal para impedir bloqueo de pantalla
* Creado servidor en python que abre un socket en el puerto 5000
* Creado cliente en Android que envía un mensaje (el mensaje llega a la Raspberry pero hace reventar el servidor)