# Cosas a mejorar.

## ACK

SendManyTimes MAL. En su lugar, la función STOP tiene que enviar el comando STOP mientras no reciba un ACK. Por otra parte, la Raspberry tiene que enviar un ACK cuando reciba el comando stop.

A tener en cuenta: Toda la gestión UDP/WiFi, de Redes la hace la Raspberry, Arduino se debe abstraer de esto.

## Gestión de orden de los paquetes

Un byte de orden. Añadir un cuatro parámetro (byte), que sea un contador (en la clase socket, que las demás clases no sepan que esto existe). Cada paquete envía el valor del contador y lo incrementa (tiendo en cuenta que es módulo 255, claro).

La Raspberry se encarga de descargar los paquetes que no lleguen ordenados.

## Interfaz de los sensores del Robot

Poder ver en la pantalla de Android los valores del Arduino (infrarrojos, sonar, velocidad de cada motor, estado del pito, botón y leds).

La idea es mostrar una especie de imagen de la GoShield GR y en cada sensor/led/motor/botón indicar el valor que tiene. Es decir una actividad nueva para esto.

# Propuestas de ampliación de Santiago

## Poder controlar 2 robots desde Android

Un selector de Robots. Que se conecten 2 robots a la red del que primero llegue y tú puedas escoger el robot que controlas.

## Lenguaje de programación gráfica para hacer automatismos

Un lenguaje para programar el comportamiento del robot de forma gráfica mediante Android.

Crear eso, un lenguaje gráfico de “arrastrar bloques” a lo Blocky para programar automatismos en el robot (Avanzar – 10 s) Si el sensor 3 lee 0’5, girar a la izquierda, o pitar… etc

(Esto sería precioso)

# Próxima reunión

**Martes 17 de diciembre a las 10h**