Diario di lavoro

|  |  |
| --- | --- |
| Luogo | SAM Trevano |
| Data | 27.04.2018 |

|  |
| --- |
| Lavori svolti |
| Nemanja Stojanovic:  Assente |
| Igor Fontanini:  Al mattino ho testato quale dei due motori (testati la scorsa settimana) riuscisse a sostenere al meglio la struttura che dovrà sostenere i led e Arduino. Il motore del HD aveva difficoltà a ad avviarsi perché non riusciva a generare abbastanza energia per la partenza quindi aveva bisogno di essere spinto manualmente per poter cominciare a girare autonomamente. Quindi ho utilizzato il motore dji che non ha avuto nessun problema a partire e mantenere la rotazione.  Il pomeriggio invece mi sono occupato di trovare un modo di comunicare con il Fishino Guppy, ho deciso di utilizzare il protocollo UDP perché ho trovato tra gli examples di Fishino un programma che permettesse la comunicazione tramite questo protocollo, quindi ho testato il programma “FishinoUdpSendReceiveString.ino”, che è nella cartella implementazione del nostro progetto, e la comunicazione funzionava. La rete a cui mi sono collegato per il test è quella della scuola tramite un access point (con Nome rete “FanClock” e Password “Admin01!”). |

|  |
| --- |
| Problemi riscontrati e soluzioni adottate |
| Nemanja Stojanovic:  Assente |
| Igor Fontanini:  Nessun problema. |

|  |
| --- |
| Punto della situazione rispetto alla pianificazione |
| Stiamo seguendo il programma del modulo |
|  |
|  |

|  |
| --- |
| Programma di massima per la prossima giornata di lavoro |
| Riuscire a comandare i led con Fishino Guppy. |
|  |