

ACTA DE REUNIÓN

Equipo Maze Mercury

5 de octubre 2018

Temas tratados:

1. Ajustar placa driver – problemas de limitación de corriente
2. Informática – Comunicación se tiene que integrar con lo mecánico y lo electrónico
3. Armado – Unir placas y ver tema de conectividad
4. Mecánico – Va en mano con el Armado, se tiene que ir pensando en la catapulta.

Menciones especiales:

- Ahora tenemos a disposición el **LABORATORIO MECATRONICA** del cuarto piso. Se están guardando las cosas ahí en una caja que tiene escrito **Maze Mercury** sobre 5 de sus 6 caras.
- Aún falta definir nombre del robot.
- Muy importante ponerle fusible a la placa de potencia.

1.

El motor limita corriente. Probablemente se debe a que viene así de fabrica. No es difícil cambiarlo [Nico 2018]. Lo ideal sería ensayar el motor con fricción una vez que tengamos funcionando la placa y todo. Muy importante ponerle fusible a la placa de potencia.

2.

Continuando la idea anterior, habíamos ensayado los motores con una fuente de señal. Tenemos que cerrar por el lado de la **comunicación** y que ahora la Kinetis pueda proveer la señal. Nico hizo énfasis en cerrar el lazo de control del robot, osea, **Integrar la ESP** (placa wifi), **Integrar Kinetis, placa driver** ⇒ **Motor** y lograr que funcione en ese régimen. Idealmente ya tener botones (usando el playstation controller que tenemos por ahí) funcionales. Asignar una frecuencia (velocidad de rotación de motor) a cada botón.

Aún no complicar con joysticks

3. y 4.

Se tiene que aclarar donde van los módulos, placas y los cables. Se tiene que tener en cuenta que los cables **varían en espesor**. Los de potencia son mas anchos para acomodar el amperaje.

Una idea es hacer una maqueta del setup con cartones en lugar de placas y de ahí debugear dimensiones/ubicaciones.

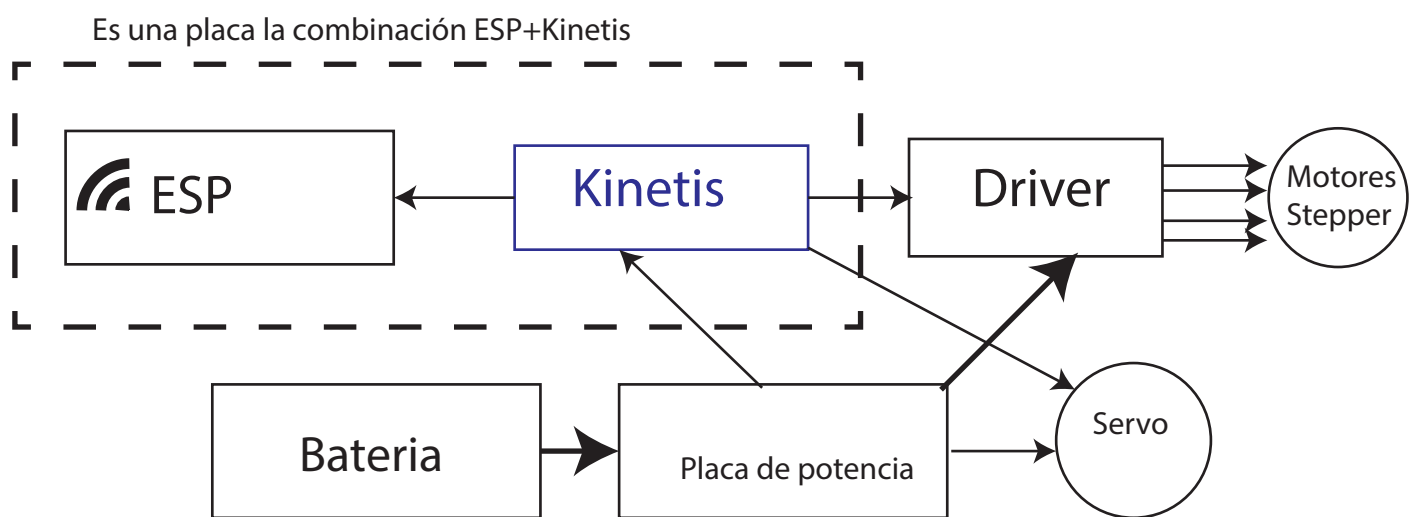


Figura 1: Diagrama en bloques del accionamiento del robot. No olvidar ponerle fusible a la placa de potencia.