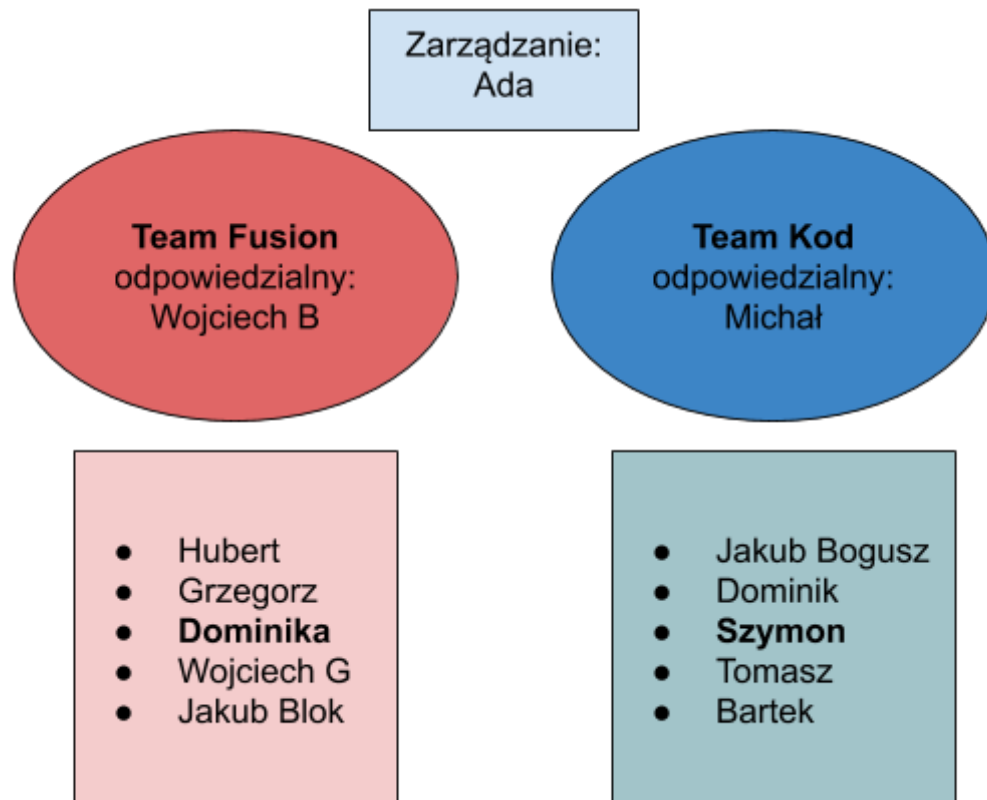


Projekt Mechatronika

termin zaliczenia: ok 14.12.2020

cel: zbudowanie robota poruszającego się w zadanej odległości od ściany



Kalendarz spotkań

- 1) **11.11** pierwsze spotkanie (wszyscy) odnośnie projektu
- 2) **13.11** ustalenie zadań (wszyscy)
- 3) **13.11** spotkanie: Michał, Burzol, Ada ustalenie wstępnego grafiku prac
- 4) **16.11** spotkanie: Michał, Burzol, Szymon, Ada rozmowa odnośnie postępów w pracy, wyznaczenie kolejnych terminów prac
- 5) **23.11** spotkanie wszystkich członków zespołu- podsumowanie dotychczasowych zadań, wyznaczenie kolejnych.
- 6) **30.11** spotkanie chętnych członków różnych drużyn, podsumowanie postępów zadań wyznaczonych na wcześniejszym zebraniu, rozmowa nad nowymi zadaniami po konsultacjach

Team Fusion

Osoba	Zadanie	Termin
Raczyński, Grzegorz, Burzol	zbudowanie całego podwozia	19.11 (prace zakończone 16.11)
Grzegorz, Spiż	układ kierowniczy	zakończenie prac 16.11
Dominika , Gęsiak	zbudowanie nadwozia, czujniki dodanie	26.11

Komentarz odnośnie prac:

zbudowane podwozie, wyznaczone wymiary, stan klocków na 16.11 ok. 150 sztuk.

Dodawanie arduino przekazać grupie dowodzonej przez Dominikę.

16.11 rozmowa z Dominiką, przekazanie prac po zbudowaniu całego podwozia, układu kierowniczego i rozpoczęciu nadwozia.

Team Kod

Osoba	Zadanie	Termin
cały team Kod	ustalenie organizacji pracy	15.11
cały team Kod	wybranie optymalnej wersji kodu	19.11
Szymon	aplikacja	29.11

Przygotowywanie dokumentacji:

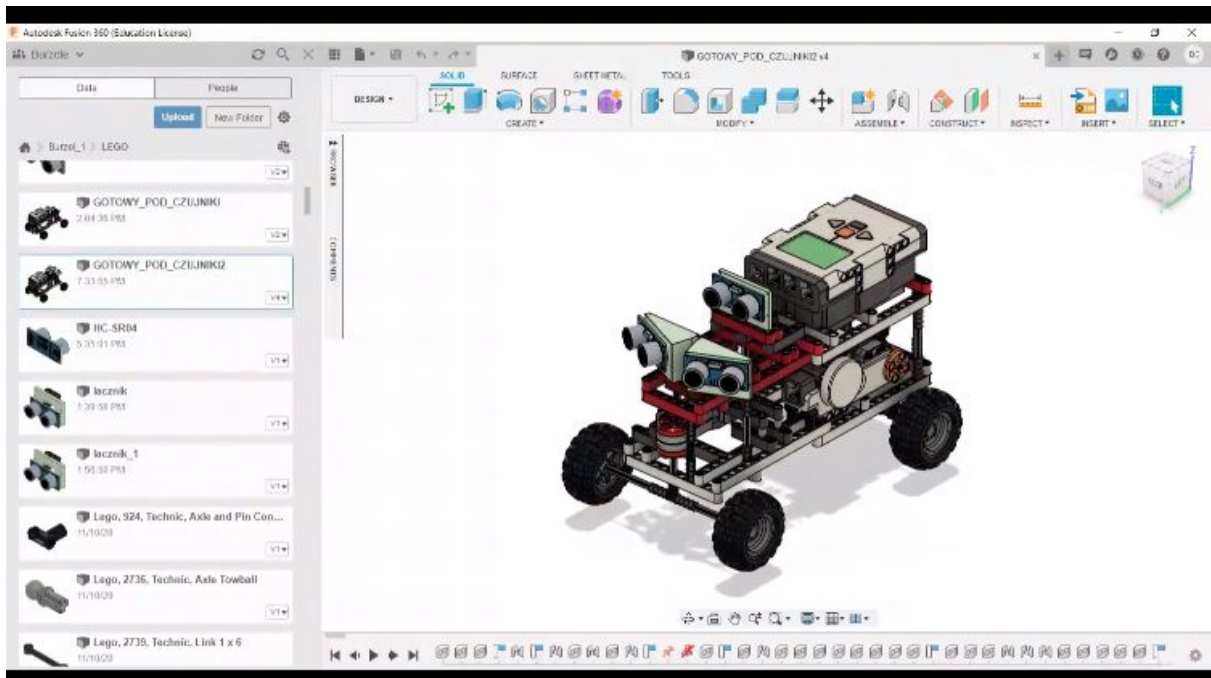
Osoba	Zadanie	Termin
	nagranie filmików yt	przed 10.12
	publikacja na hackday	przed 10.12

Zadania problematyczne/ pojawiające się w trakcie projektu. Dodatkowe spotkania

Osoba	Zadanie	Termin
wszystkie osoby z dwóch zespołów	przedstawienie postępów prac nad projektem	21.11
Team Fusion	Sprawdzenie czy w klockach/internecie znajduje się servo, jeśli tak to trzeba go zamienić z silnikiem do sterowania skrętem	21.11
Team Fusion (Gęsiak +osoba wyznaczona przez Burzę)	Poprawa błędów	29.11

Sprawozdanie z głównego zebrania 23.11

team fusion- praca postępuje zgodnie z planem, każdy z małych teamów wywiązał się ze swoich zadań. W programie występują drobne błędy, za ich usunięcie odpowiedzialny jest: Burzol (wyznaczy konkretne osoby, które po informacji od Gęsiaka przygotują filmik do wrzucenia na yt). Gęsiak odpowiedzialny jest za dobudowanie części które wiszą w powietrzu.



team kod- przygotował cały program, zaprezentował go reszcie członkom projektu. Szymon dodatkowo na sobotę przygotowuje aplikacje.

```

C:\Code\Arduino 1.8.12
plik Edytuj Sekcja Narzędzia Pomoc

//NURJAK_kodowna
#include <Servo.h>
#include <Adafruit_NeoPixel>

#define motorRightPin 12 //kierunek prawo Pin
#define motorLeftPin 11 //kierunek lewo pin
#define trigPin 10 //przekaznik sygnału Pin
#define servoPin 9 //servo pin
#define trigServoPin 1 //czujnik 1 ultrasonPin
#define trigServoPin2 6 //czujnik 2 ultrasonPin
#define trigServoPin3 5 //czujnik 3 ultrasonPin
#define echoPin1 4 //czujnik 1 echoPin
#define echoPin2 6 //czujnik 2 echoPin
#define echoPin3 5 //czujnik 3 echoPin
#define servo //zabezpieczenie serwomotora kluczem Serwo

double input, output;
double motor1 = 50;
const double a1 = 5;
const double a2 = 1;
const int input = 4;
const int output = 4;
const int a = 0; //zmienna do wyliczenia kąta wychylenia //kątowa (90K)
const int predkosc = 0; //limit silnika dla predkosci obrotu
const int cd1 = 0; //odleglosc przeszkod od 1 czujnika (przód)
const int cd2 = 0; //odleglosc przeszkod od 2 czujnika (przód)
const int cd3 = 0; //odleglosc przeszkod od 3 czujnika (przód)
bool inFound = false;
float angleLevel = 90; //poziom serwo
const int criticalPoint = 10; //odleglosc od sciany w ktorej auto nie zatrzyma
  
```

Ustalenie zebrania z przedstawicielami drużyny (może pon/wtr 1/2.11).

Spotkanie 30.11

Po konsultacjach na zajęciach i rozmowie z prowadzącym, zostały przedstawione następujące problemy:

- obliczenia (analiza) dla sytuacji gdy ściana się kończy, skręca
- dodanie aplikacji do naszego programu (????już jest)
- tryb ręczny

Osoba	Zadanie	Termin
team programiści	wrzucenie kodu na githuba	do poniedziałku 7.12
team Fusion (Burzol da znać)	zrobienie zderzaka i dodanie krańcówek, czujnik na tyle	do poniedziałku 7.12
Suchonek, Fryc	tryb ręczny	do poniedziałku 7.12
Żurawik	obliczenia potwierdzające wyrabianie się samochodzika na zakrętach	do poniedziałku 7.12
Szymon	kod: tryb wsteczny przy przeszkodzie + czujnik na tyle	do poniedziałku 7.12
Bogusz i Sobuś	schemat elektryczny	do poniedziałku 7.12

Zaczęcie przygotowania dokumentacji! Ada

Dodanie na pinteresta obliczenia kątów i obliczenia Suchonka.

3.12.2020 zebranie wszystkiego