

Semana #1 - Sep. 1 Decidimos darle una oportunidad al sistema aeropónico. Durante esta semana el objetivo era poner a prueba el sistema de riego usando unos aspersores que ya se tenían. Fuimos de excursión a la Bayadera y conseguimos un motor de parabrisas de Ford Explorer con el que pusimos a funcionar tres aspersores.

**Fix Me!**

¿De donde viene esta idea? Agregar fotos y diagramas

Semana #2 - Sep. 7 El objetivo de esta semana con respecto al sistema aeropónico era construir un prototipo al cual ya le podamos poner matas. El prototipo es crítico en esta etapa del proyecto puesto que además del sistema de aspersión lo más importante es comprobar que las matas pueden vivir. El día de hoy logramos este objetivo usando una caneca usada de plástico que compramos también por ahí en la calle, unas esponjas desas amarillas pa lavar platos y un temporizador basado en Arduino con el programa de riego. El sistema se activa cada 15 minutos y mantiene el riego durante 2 minutos. Esperemos que Natalia la residente sí pueda dormir con el ruido del motor. Un segundo objetivo para esta semana es por lo menos tener ensamblado el sensor galvánico que es la base de la interacción sensorial con las matas. #morale

**Fix Me!**

¿De donde sale que tiene que ser activado 2min cada 15min? Montar código comentado. Agregar fotos y diagramas

From:

<https://wiki.unloquer.org/> -

Permanent link:

<https://wiki.unloquer.org/bitacora?rev=1442413015>

Last update: **2015/09/16 14:16**

