**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | PROYECTO 1 |
| PROYECTO: | FLIP-TAC-TOE BOT |
| GRUPO: | 4 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **20/08/2019** | **ASISTENTES**:  Camila Cerda  Kevin Rodríguez  Gerson Lima  Juan Pérez  Cristián Fritis | |
| **DESARROLLO** | 1. Se da inicio al proyecto. 2. Se descargo el programa Etcher 3. Se inicia el armado del Robot. 4. Se codifican ciertos movimientos del robot. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Usar el tiempo de una manera más eficiente. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Adquirir más piezas por falta de recursos para armar el robot. 2. Adquirir una tarjeta SD. 3. Tener una idea clara de las manos del robot. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 22/08/2019 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Realizar la Bitácora.  **RESPONSABLE**: Cristian Fritis y Camila Cerda   1. Empezar el armado del robot.   **RESPONSABLE:** Gerson Lima y Juan Pérez   1. Codificar los movimientos del robot para adaptarlo a nuestro proyecto.   **RESPONSABLE:** Kevin Rodríguez  Cristian fritis   1. Realización de prueba de los movimientos del robot.   **RESPONSABLE:** Camila Cerda |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Analizar las reglas para el Flip Tac Toe.  2. Analizar el armado del robot.  3. Pruebas de movimiento del robot. |