**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:****20/08/2019** | **ASISTENTES**:Camila CerdaKevin RodríguezGerson LimaJuan PérezCristián 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 Cerda1. Empezar el armado del robot.

 **RESPONSABLE:** Gerson Lima y Juan Pérez1. Codificar los movimientos del robot para adaptarlo a nuestro proyecto.

**RESPONSABLE:** Kevin RodríguezCristian fritis1. 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. |