**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | PROYECTO 1 |
| PROYECTO: | ARTURI-TOE |
| GRUPO: | 4 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **SEMANA DE SESIONES:**  **19 AL 25/08/2019** | **ASISTENTES**:  Mauricio Mamani  Sebastian Lukich.  Javier Mamani.  Rodrigo Carvajal.  Julio Rivera | |
| **DESARROLLO** | 1. Se consiguieron las piezas para el robot. 2. Se preparó el nuevo Sistema Operativo Linux en el Brick del Robot a través del uso de una tarjeta SD booteada. 3. Se hizo conexión remota con el modelo Ev3 (usando extensiones de VSCode) 4. Se terminó el “Plan de Proyecto” 5. Se terminó la Carta Gantt 6. Se terminó el armado de la base del robot 7. Se armó un prototipo de brazo, que no respondió a los comandos de Python hasta el momento | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Encontrar un modelo para el brazo del robot con suficiente estabilidad 2. Investigar acerca de las bibliotecas del EV3 (métodos del robot) 3. Incorporar el movimiento a la base (la parte que ya está armada) del robot 4. Controlar eficientemente el/los motor/es que hacen funcionar el brazo del robot de forma que se tenga control del giro y del agarre. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. El brazo del robot está suelto,es decir, separado de la base del robot 2. Apenas se está conociendo el lenguaje Python y las librerías del Ev3. Por el momento no son familiares al equipo. 3. Cierto motor del robot no responde a los comandos que se programaron | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | semana 27 a 29/08/2019 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Armar la brazo del robot.   **RESPONSABLES:**   * Mauricio Mamani * Javier Mamani. * Rodrigo Carvajal. * Julio Rivera * Sebastian Lukich |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 3. Pruebas de movimiento del robot. |