**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **3/09/2019** | **ASISTENTES**:  Camila Cerda  Cristián Fritis  Gerson Lima  Juan Pérez  Kevin Rodríguez | |
| **DESARROLLO** | 1. Se termina con el Informe de la formulación. 2. Se termina la presentación de formulación. 3. Se realiza la presentación | |
| **SUGERENCIAS** |  | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Seguir con la codificación del robot | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 5/09/2019 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Realizar la Bitácora.  **RESPONSABLE**: Camila Cerda   1. Planificar de manera correcta 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   1. Realizar Carta Gantt.   **RESPONSABLE:** Kevin Rodríguez  Cristian Fritis   1. Realizar informe.   **RESPONSABLE:** Camila Cerda |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Analizar el armado del robot para movimientos correctos.  2. Pruebas de movimiento del robot. |