**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | PROYECTO 1 |
| PROYECTO: | FLIP-TAC-TOE BOT |
| GRUPO: | 3 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **12/09/2019** | **ASISTENTES**:  -José Diaz  -Félix Calle  -Kenny Cifuentes  -Isabel Condori | |
| **DESARROLLO** | 1. Se armó un nuevo tipo de garra para el robot, en el cual su estabilidad igual se vio afectada, no tanto como la versión anterior. Pero de todas maneras no se mantiene al 100%. 2. Se fue realizando el cambio de plataforma para la programación en Visual Studio Code. 3. Se empezó a realizarse el boceto para el manual de usuario a entregar. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Realizar mejores maneras de comunicación. 2. Realizar investigaciones previas al armado del robot. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Realizar diseño del robot nuevamente. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 10/12/2019 – 13:30hrs |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Avanzar codificación en Visual Studio Code.  **RESPONSABLE**: Félix Calle.   1. Comenzar a realizar el manual de usuario.   **RESPONSABLE:** José Diaz.   1. Realizar re diseño del robot, para mayor estabilidad.   **RESPONSABLE:** Kenny Cifuentes-Isabel Condori. |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Realización del nuevo modelo.  2. Investigación y adaptación del código a Visual Studio Code (Python). |