**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **25/08/2019** | **ASISTENTES**:  -José Diaz  -Félix Calle  -Kenny Cifuentes  -Isabel Condori | |
| **DESARROLLO** | 1. Logramos encontrar unos modelos más estables para el robot. 2. Logramos encontrar casi todos los movimientos del robot, por internet. 3. Se realizó el respaldo correspondiente de cada archivo en la nube 4. Realizamos avances en MobaTextEditor en términos de programación. 5. Se terminó la carta Gantt. 6. Se logró encontrar un modelo para la garra del robot. 7. Encontramos un nombre para el proyecto. 8. Se logró encontrar un modelo que sirve de mucha manera para la rotación de la misma garra. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Distribuir de mejor manera las tareas. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Organización de temas a hablar en la presentación. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 29/08/2019 – 16:20hrs |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Realizar la presentación del “Plan de Proyecto”.  **RESPONSABLE**: Isabel Condori.   1. Terminar el Informe n°1.   **RESPONSABLE:** José Diaz.   1. Buscar modificaciones y realizar investigaciones de interfaces para el robot.   **RESPONSABLE:** Félix Calle, Jose Diaz.   1. Lograr armado del modelo final de la garra.   **RESPONSABLE:** Kenny Cifuentes, Isabel Cifuentes. |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. verificación de integrantes al momento de exponer.  2. programación en términos de Python.  3. Unir todas las partes del robot. |