**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:****10/09/2019** | **ASISTENTES**:Camila CerdaCristián Fritis Gerson LimaJuan PérezKevin Rodríguez |
| **DESARROLLO** | 1. Se implementan y precisan movimientos en el robot
2. Se realizan pruebas en el robot de sus motores y movimientos
3. Verificación de estabilidad del robot
4. Se sigue realizando codificación
5. Investigación sobre las conexiones de Python
6. Instalación de Python versión más antigua
 |
| **SUGERENCIAS** | 1. Organizar de mejor manera el tiempo
2. Reorganizar las tareas para cada integrante
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Seguir con la codificación del robot
2. La conexión entre la interfaz y el robot
 |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 12/09/2019 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Realizar la Bitácora  **RESPONSABLE**: Camila Cerda2 .Planificar de manera correcta el armado del robot. **RESPONSABLE:** Gerson Lima 1. Codificar los movimientos del robot para adaptarlo a nuestro proyecto.

**RESPONSABLE:** Kevin RodríguezRealización de prueba de los movimientos del robot.**RESPONSABLE:** Camila Cerda1. Realizar Carta Gantt.

**RESPONSABLE:** Kevin Rodríguez 1. Realizar informe.

**RESPONSABLE:** Camila Cerda 1. Conexión entre la interfaz y el robot

**RESPONSABLE:** Kevin Rodríguez |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Realizar las conexiones con Python, entre la interfaz y el robot.2. Pruebas de movimiento del robot. |