**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **10/09/2019** | **ASISTENTES**:  Camila Cerda  Cristián Fritis  Gerson Lima  Juan Pérez  Kevin 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 Cerda  2 .Planificar de manera correcta el armado del robot.  **RESPONSABLE:** Gerson Lima   1. Codificar los movimientos del robot para adaptarlo a nuestro proyecto.   **RESPONSABLE:** Kevin Rodríguez  Realización de prueba de los movimientos del robot.  **RESPONSABLE:** Camila Cerda   1. 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. |