**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:****1/10/2019** | **ASISTENTES**:Camila CerdaCristián Fritis Gerson LimaJuan PérezKevin Rodríguez |
| **DESARROLLO** | 1. Creación de la wiki
2. Diseñar Nuevamente la garra
3. Avance del informe
4. Modificación de la carta Gantt
 |
| **SUGERENCIAS** | 1. Averiguar por un modelo de garra más eficiente.
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Terminar la garra del robot
2. La conexión entre la interfaz y el robot
3. Terminar el informe
 |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 3/10/2019 |
|  | **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.3. Terminar la garra4. Terminar la wiki5. Terminar el informe6. Probar movimientos de la garra |