**BITÁCORA DE AVANCE**

| CURSO: | Proyecto 1 |
| --- | --- |
| PROYECTO: | Proyecto Panzer ඞ ev3 |
| GRUPO: | 1 |

 http://pomerape.uta.cl/redmine/

| **FECHA DE SESIÓN:** | ASISTENTES: Bastian Vega, Edson Galdames , Lukas Torres, Miguel Fernández. |
| --- | --- |
| **DESARROLLO** | 1.- Se comenzó el informe y presentación del proyecto.2.- Comenzó la investigación del uso de sensores y sus librerías3.- Se terminó el armado de la base y sistema de armas del robot 4.- Se termino la organización de los tiempos en la carta Gantt |
| **SUGERENCIAS** | 1. Comenzar a ver el sueldo que se nos podría asignar a cada uno. ඞ
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1.- Probar la estabilidad del robot con todas sus partes unidas.2.- Cómo hacer funcionar la interfaz para que se conecte al robot.3.- Como hacer funcionar el sensor con la librería ev3dev |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 4/09/2022 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | TRABAJO LEGO MINDSTORMS EV31.-Seguir con el armado del robot, el cual consta de varias etapas. (RESPONSABLES: Lukas Torres, Edson Galdames). * Pruebas del chasis del robot.

2.- Reportar, generar videos y fotos del avance semanal. (RESPONSABLES: Edson Galdames, Bastian Vega).* Publicar en la wiki de redmine.
* comentar

3.- Trabajar en la bitácora semanal (RESPONSABLES:Edson Galdames, Miguel Fernandez). 4.- Avanzar en la adaptación del código para el programa. (RESPONSABLES:Bastian Vega, Miguel Fernandez). |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Probar la estructura del robot.
2. Dar instrucciones simples al robot (Movimientos y Detección del entorno).
3. Terminar de aprender el correcto funcionamiento de los sensores y como reconocerlos con la librería a usar.
 |