**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 librerías  3.- 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 EV3  1.-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. |