**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | Proyectos 1 |
| PROYECTO: | Proyecto Ametralladora ev3 |
| GRUPO: | (3ª) PINWINe |

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:****JUEVES 15/9** | ASISTENTES: Daniel Alday, Benjamín Gómez, Francisco Pantoja, Tomás Silva |
| **DESARROLLO** | 1. Se investigó en nuevas librerías que consideramos pueden ser útiles para el desarrollo del código del robot, en concreto una librería alternativa a *RPyc*, mucho más sencilla de utilizar; y otra librería, llamada *pynput*, que facilita el entendimiento entre pulsaciones de teclado y funciones dentro del código
2. Se nos mostró cómo podríamos utilizar las librerías proveídas por la misma desarrolladora de los kits del robot, además de algunos tips útiles que nos puede hacer mucho más fácil su uso.
3. Se avanzó ligeramente en la plataforma Redmine, agregando nuevas tareas y actualizando la wiki.
 |
| **SUGERENCIAS** | 1. Es prioritario avanzar en una interfaz gráfica para el código. Ya tenemos una gran parte del funcionamiento del robot investigada, pero necesitamos el envoltorio que haga que todo el código se vea bonito y legible.
2. Seguir analizando y modificando las partes del robot. Nunca podemos quedarnos sin ideas mejores.
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. El código ahora mismo no está presentando mayor problema, eso sí, la planificación del mismo todavía no está clara. ¿Cómo planificaremos la estructura del código? ¿Qué diseño querríamos que tuviera? ¿Y cómo queremos que sea implementada?
 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | Miércoles 21 de Septiembre |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Avanzar en la investigación de nuevas librerías útiles y su utilidad correspondientemente. **R:** Daniel Alday
	1. Concretar una conexión verdaderamente estable con un programa escrito
	2. Concretar funciones útiles encapsuladas para el posible movimiento efectivo del robot
2. Seguir pensando en cómo mejorar la efectividad de los mecanismos de movimiento y disparos presentes en el robot. **R:** Benjamín Gómez
 |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Diseño y estructura de la interfaz y código interno
2. Posibles nuevas ideas para construir
 |