**BITÁCORA DE AVANCE**

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

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

| **FECHA DE SESIÓN:**  **JUEVES 29/9** | ASISTENTES: Daniel Alday, Francisco Pantoja, Tomás Silva |
| --- | --- |
| **DESARROLLO** | 1. Se tomó la iniciativa de realizar el rearmado de los sistemas de movimiento y disparo con un diseño de engranado y montado nuevo, mucho más adaptable a nuestras necesidades y con mucho potencial de mejoramiento. 2. Se realizó un prototipo de la interfaz gráfica con las funciones básicas relacionadas al movimiento del robot. No funcionaba como esperábamos, algunas funciones estaban rotas y en otras faltaba la posibilidad de manejarlas con mayor precisión, aunque en este estado, se comprobó que la conexión remota y envío funcionaban correctamente. |
| **SUGERENCIAS** | 1. Se sugiere ser ordenado y diligente para todo, sólo basta realizar pruebas y sacar conclusiones desde ahí |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Las funciones de giro no se comportan correctamente, ¿Cómo hacerlas funcionar bien? ¿Posará un problema la construcción por sobre el código?, ¿O debería funcionar relativamente bien a pesar de no ser perfecta la construcción? 2. ¿Funcionarán realmente los nuevos diseños de movimiento y disparo? ¿Qué haremos si no lo hacen? 3. Descubrimos que la conexión por Wi-Fi es bastante inestable y desconocemos el por qué, probando con la que nos ofrece la facultad y la que nos podemos ofrecer nosotros mismos con nuestros celulares, descubrimos que ambas tienen sus pros y sus contras, con respecto a la cobertura que estas nos ofrecen y su saturamiento. ¿Posará un mayor problema al avanzar en el proyecto? |

Siguiente página ⬇

| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | Sábado 8 de Octubre |
| --- | --- | --- |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Reparar las funciones rotas y crear nuevas para mejorar la precisión y maniobrabilidad del robot **R:** Daniel Alday, Francisco Pantoja    1. Terminar las funciones de girado y desplazamiento horizontal    2. Terminar una función simple de disparo 2. Terminar con la reconstrucción del robot   **R:** Tomás Silva   * 1. Terminar con el engranado y sujeción de los motores   2. Terminar de armar la catapulta   3. Armar una base sólida para ambos mecanismos y el ev3 MINDSTORM |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Viabilidad de los nuevos mecanismos ya armados para la fecha 2. Testeo necesario para perfeccionar las funciones y mecanismos 3. Posibles problemas que nos podamos encontrar durante el perfeccionamiento |