**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | Proyecto 1 |
| PROYECTO: | Gorilla-Tank MK ll |
| GRUPO: | 6A |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN** | Semana 6 (26 de Septiembre – 2 de Octubre) | |
| **ASISTENTES** | Gabriel Pailamilla, Vranika Santiago, Luis Huanca y Brayan García. | |
| **DESARROLLO** | 1. La parte del tanque donde se ubica el ángulo de inclinación, volvió a estar débil, por lo que se buscó una forma en que éste estuviera estable agregándole piezas. 2. La wiki fue actualizada en Redmine. 3. Para comenzar el código que permitirá otorgarle movimientos al robot, primero se realizaron pruebas para entender los comandos y funciones de Micropython (página de apoyo: <https://pybricks.com/ev3-micropython/>). 4. Se realizó un bosquejo a mano alzada sobre la interfaz gráfica que se quiere implementar, es decir; la creación del logo del proyecto, los botones para los movimientos, para indicar el ángulo de inclinación y para salir. Luego, fueron creados digitalmente. 5. Se decidió que la interfaz gráfica sería desarrollada en Tkinter. 6. Se introdujo lo que viene siendo SSH Connection con la finalidad de enseñarnos la forma en qué se conectará el robot desde el netbook. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Optimizar el tiempo de manera adecuada. 2. Realimentar conocimientos de interfaz gráfica Tkinter aprendidos el año pasado. 3. Uso de Google Drive para tener un respaldo de cada archivo redactado y además, los demás integrantes pueden tener una segunda vía de conocimiento acerca de los archivos subido en Redmine. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. ¿Existe alguna otra opción para interfaz gráfica que no sea Tkinter? En caso de que sea así, ¿es más sencilla que Tkinter? 2. El esqueleto del robot aún no está listo, por lo que aún no sabemos si el cañón funciona al momento de disparar. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 04/10/2022 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | TRABAJO LEGO MINDSTORMS ev3   * Aplicar los conocimientos adquiridos de Micropython y programar los movimientos del robot. (**RESPONSABLES:** Luis Huanca). * Estudiar y comenzar a desarrollar interfaz gráfica en Tkinter. (**RESPONSABLES:** Brayan García) * Redactar la bitácora semanal y actualizar Wiki. (**RESPONSABLES:** Vranika Santiago). * Documentar proceso a través de videos y fotos. (**RESPONSABLES:** Luciano Vera). * Publicar avances en la Wiki. * Examinar esqueleto del robot y hacer correcciones necesarias (**RESPONSABLES:** Gabriel Pailamilla). * Estabilizar (y si es necesario, reubicar) el cañón. * Chequear que el cañón funcione. * Agregarle detalles para que se vea llamativo. |
|  | **TEMAS A TRATAR** | * Comenzar a codificar los movimientos del robot. * Construcción del robot lista y funcionando. |