**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN** | Semana 8 (10 de Octubre – 16 de Octubre) | |
| **ASISTENTES** | Gabriel Pailamilla, Luciano Vera, Vranika Santiago, Luis Huanca y Brayan García. | |
| **DESARROLLO** | 1. Se implementaron defensas y se dio por finalizada la estructura del robot por completo. 2. La interfaz gráfica fue terminada. Se decidió que la interfaz arroje opciones de ángulos de inclinación usando una lista despegable inclinación (hasta el momento pueden ser 0°, 45° y 90°). Por otro lado, el robot ya reconoce instrucciones básicas, como ir hacia la izquierda, hacia la derecha, para adelante y/o para atrás. 3. Ya terminado la codificación de los movimientos del robot y la interfaz, estos fueron analizados con el fin de depurar y optimizar memoria. 4. En clases, se presentó la manera en la que se debe implementar un servidor (*Putty*) en el robot para que la interfaz esté conectada vía remota y así el usuario realice el lanzamiento de proyectil. Sin embargo, durante el proceso, se produjo un inconveniente el cual nos retrasó; Putty no es compatible con *pybricks* (código basado en Micropython), por lo que el código deberá ser reescrito en EV3DEV2. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Entre ensayo y error, se aprende. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Aprender a usar el servidor para implementarlo en nuestro robot. 2. Implementar funciones para cambiar la trayectoria del robot 3. Calibrar la fuerza de los motores del robot, para un movimiento más suave. 4. Crear funciones en Python que tengan la finalidad de predecir resultados (como el alcance que alcanza un proyectil, la velocidad inicial y final, la posición en su máxima altura, entre otros) utilizando las fórmulas del movimiento parabólico. 5. Implementar efectos sonoros. 6. Comenzar a preparar la presentación e informe Nº2. 7. Probar el manejo remoto en distintos dispositivos para ver la complejidad de cada uno. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 18/10/2022 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | TRABAJO LEGO MINDSTORMS ev3   * Programar movimientos en EV3DEV2.   (**RESPONSABLES:** Luis Huanca).   * Conectar vía remota el robot (**RESPONSABLES:** Brayan García). * Redactar la bitácora semanal   (**RESPONSABLES:** Vranika Santiago).   * Documentar proceso a través de videos y fotos. (**RESPONSABLES:** Luciano Vera).      * Implementar efectos sonoros. (**RESPONSABLES:** Luciano Vera). * Realizar predicciones relacionadas al lanzamiento del proyectil, en este caso, elásticos (**RESPONSABLES:** Gabriel Pailamilla). |
|  | **TEMAS A TRATAR** | * Estudio y programación de la biblioteca EV3DEV2. * Conexión remota del robot. * Avance del Informe ll. |