**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN** | Semana 9 (17 de Octubre – 23 de Octubre)  |
| **ASISTENTES** | Gabriel Pailamilla, Luciano Vera, Vranika Santiago, Luis Huanca y Brayan García. |
| **DESARROLLO** | 1. Debido a que anteriormente el código escrito en Micropython presentó problemas de compatibilidad con Putty, se empezó a reescribir el código en EV3DEV2.
2. Se agregaron elementos a la interfaz (botón para conectar el robot al notebook y otro para disparar).
3. En un comienzo, el usuario escogía el ángulo de inclinación a través de una lista despegable (las opciones que existían era 0°, 45° y 90°), no obstante, como grupo, se estableció que el usuario ingresaría el ángulo en un rango de 0° a 90° a través de un *Entry*.
4. Luego de terminar la codificación de los movimientos, se conectó la interfaz al servidor sin ningún problema.
5. Se estudiaron las fórmulas del movimiento parabólico para luego realizar las predicciones correspondientes.
6. La wiki fue actualizada en Redmine.
7. Se avanzó en el Informe: parte ll.
 |
| **SUGERENCIAS** | 1. Implementar efectos sonoros.
2. Finalizar informe y presentación del avance del proyecto
3. Depurar el código de los movimientos del robot con el fin de optimizar memoria.
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Al terminar de conectar el servidor con la interfaz, nos percatamos de que la señal del departamento es débil, por lo que decidimos usar nuestro internet móvil como solución. Sin embargo, ambas opciones fueron inestables. ¿Qué otras opciones existen para que no ocurra esto en un futuro? ¿Nos perjudicará al momento de la presentación?
 |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 25/10/2022 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | TRABAJO LEGO MINDSTORMS ev3* Depurar código de los movimientos del robot

(**RESPONSABLES:** Luis Huanca).* Chequear que la interfaz no presente ningún fallo (**RESPONSABLES:** Brayan García).
* Redactar la bitácora semanal

(**RESPONSABLES:** Vranika Santiago).* Documentar proceso a través de videos y fotos. (**RESPONSABLES:** Luciano Vera).
* Redactar Informe ll.

(**RESPONSABLES:** Vranika Santiago).* Realizar presentación con los contenidos del Informe ll. (**RESPONSABLES:** Luciano Vera).
* Realizar predicciones relacionadas al lanzamiento del proyectil, en este caso, elásticos (**RESPONSABLES:** Gabriel Pailamilla).
 |
|  | **TEMAS A TRATAR** | * Avance del Informe y presentación ll.
* Revisar que el robot esté funcionando vía remota.
 |