**BITÁCORA DE AVANCE**

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

| CURSO: | Proyectos 1 |
| --- | --- |
| PROYECTO: | Proyecto mini golf ev3 |
| GRUPO: | 3-B |

| **FECHA DE SESIÓN:**  **Semana 1 (18/8)** | ASISTENTES: Denis Condori, Esteban Gutierrez, Fernando Klinger, Ignacio Gallardo y Martin Salinas |
| --- | --- |
| **DESARROLLO** | 1. Se realizó una reunión por discord para organizar al grupo de trabajo y tratar algunos temas:  * Elección de prioridades de desarrollo * Búsqueda y diseño de robot * funcionalidad del robot para cumplir los requerimientos del proyecto  1. Se empezó a trabajar en la plataforma redmine, de la misma manera aprender a utilizarlo 2. Se recopilaron todas las piezas del robot, con excepción de algunas que no estaban disponibles |
| **SUGERENCIAS** | 1. Si bien la plataforma de redmine será la principal forma de documentar el trabajo que se realizará durante el transcurso del semestre, como equipo proponemos crear una carpeta de respaldo en google drive. |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. ¿Cómo hacer la Codificación del programa para el robot? 2. ¿Qué diseño óptimo escoger para el robot ev3? 3. ¿Cual es la física detrás del disparo de una pelota de golf? |

| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 26/08/2023 |
| --- | --- | --- |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | TRABAJO LEGO MINDSTORMS EV3   1. Comenzar con el armado del robot, el cual consta de varias etapas. (**RESPONSABLES**: Martin Salinas, Denis Condori ).  * Construcción de la base.  1. Reportar, generar videos y fotos del avance semanal. (**RESPONSABLES:** Fernando Klinger, Ignacio Gallardo)  * Publicar en la wiki redmine * comentar  1. Elaborar el registro de actividades semanales. (**RESPONSABLES**: Denis Condori). 2. Crear el código base de funcionamiento y el código de comunicación con el robot ev3. (**RESPONSABLES**: Esteban Gutierrez , Fernando Klinger) 3. Determinar la física del golpe de una pelota de mini golf. (**RESPONSABLES**: Ignacio Gallardo) |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Investigar formas de movimiento del robot ev3. |