**BITÁCORA DE AVANCE**

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

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | Proyecto 1 |
| PROYECTO: | GTP-1 |
| GRUPO: | 4 |

|  |  |
| --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:****Semana 2 (19/08)** | **ASISTENTES:** Benjamín Flores, Alex Muñoz, Jonathan Orellana, Pattricio Medina  |
| **DESARROLLO** | 1. Se terminó la construcción del robot.
2. Se dio inicio a la conexión del robot vía SSH.
3. Se crearon los archivos Python para el servidor y las funciones del robot.
4. Se instaló el socket en el computador por la terminal de Linux.
5. Empezó la programación de los movimientos de motor para el robot con el socket (falta instalar el socket en el robot).
6. Creamos un archivo aparte para programar el robot sin el socket para ver si la conexión estaba correcta y funcionaban los motores
 |
| **SUGERENCIAS** | 1. Empezar la programación con los puertos del socket
2. Pensar una posible interfaz para el manejo del robot.
 |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. ¿Cómo se instala el socket en el robot?
2. ¿Cómo se maneja el robot una vez programado con el socket?
 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | **Lunes 02/09/2024****Miércoles 04/09/2024****Viernes 06/09/2024** |
| **Semana 4 (2/09)** | **TAREAS Y RESPONSABLES** | **PROGRAMACION DEL ROBOT**1. Jonathan Orellana
2. Pattricio Medina
3. Benjamín Flores

**CREACION DE BITACORA DE AVANCE**1. Benjamín Flores

**CREACION DE CARTA GANTT**1. Alex Muñoz

**DOCUMENTACION DEL PROYECTO**1. Benjamín Flores
2. Alex Muñoz
 |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Instalar el socket en el robot.
2. Comprobación de todos los motores tanto para la garra como para las ruedas.
3. Pensar si vamos a usar el sensor que tiene el robot y como programarlo.
4. Empezar la interfaz del robot si es que se puede lograr la instalación del socket
5. Dar comienzo al informe / documentación del proyecto.
 |