



## BITÁCORA DE AVANCE 10



CURSO	Proyecto 1
PROYECTO	Heracross
GRUPO	5

<http://pomerape.uta.cl/redmine/projects/grupo-5-b>

<b>FECHA DE SESIÓN</b>	Semana del 21 al 25 de octubre del 2024.	
<b>ASISTENTES</b>	Isaac Contreras; Martin González; Hilda Albarracin; Guillermo Pino; Pedro Archile.	
<b>DESARROLLO</b>	<p>Continuar el avance del informe (<b>responsables:</b> Guillermo Pino, Pedro Archile, Martin Gonzales).</p> <p>Continuar el desarrollo de la presentación de avance (<b>responsables:</b> Guillermo Pino, Hilda Albarracín).</p> <p>Continuar el desarrollo de la codificación de la interfaz gráfica del control del robot (<b>responsable:</b> Isaac Contreras, Martin Gonzalez).</p> <p>Iniciar la adaptación de los movimientos del robot con la interfaz gráfica (<b>responsables:</b> Isaac Contreras, Hilda Albarracín).</p>	
<b>SUGERENCIA</b>	Avanzar el cronograma reajustado en la carta Gantt	
<b>CUESTIONES A RESOLVER</b>	Mejoras en el diseño de la interfaz grafica	
<b>PRÓXIMA REUNIÓN</b>	<b>FECHA</b>	29 de octubre de 2024.
	<b>TAREAS, RESPONSABLES Y TEMAS A TRATAR</b>	<p>Continuar desarrollo del informe (<b>responsables:</b> todos los integrantes).</p> <p>Continuar el desarrollo de la codificación de la interfaz gráfica del control del robot (<b>responsables:</b> Isaac Contreras, Martin Gonzalez).</p> <p>Realizar prueba de la adaptación de los movimientos del robot con la interfaz gráfica (<b>responsables:</b> Isaac Contreras, Hilda Albarracín).</p> <p>Realizar estudios sobre la velocidad en que avanza el robot y las magnitudes que puede elevar con la garra/pinza mecánica (<b>responsable:</b> Guillermo Pino).</p>