**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | PROYECTO 1 |
| PROYECTO: | Rubik PENG |
| GRUPO: | 3 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **2/10/2018** | **ASISTENTES**:  Pedro Araya A.  Nicolás Colque M.  Gabriel Echeverria C.  Esteban Ovando L. | |
| **DESARROLLO** | 1. Calibrar los movimientos del robot. 2. Realizar el pseudocódigo de los movimientos del robot. 3. Avanzar el informe de Avance I. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Organizarse mejor y trabajar más para la próxima reunión de trabajo. 2. Investigar MobaXterm | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. ¿Cómo adaptar los patrones del cubo rubik al robot? | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 9/10/2018 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Investigar y programar la forma de enviar los comandos al Brick Ev3.  **Responsable: Esteban Ovando y Gabriel Echeverría**  2. Pasar el pseudocódigo a código a Python.  **RESPONSABLE**: **Pedro Araya. y Nicolas Colque.** |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Interfaz de control remota del robot.  2. Implementación del pseudocódigo en python. |