**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. |