**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | Proyecto 3 |
| PROYECTO: | Robot humanoide para competición en circuitos con obstáculos y elevaciones (Circuitron). |
| GRUPO: | V |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:** | ASISTENTES: Pablo Varas 26/11/2024  Brayan Garcia | |
| **DESARROLLO** | Inicio de la programación de los sensores y motores del robot humanoide. | |
| **SUGERENCIAS** |  Realizar pruebas de los sensores y motores en conjunto para verificar la integración con los circuitos electrónicos.   Documentar el código desarrollado para facilitar ajustes futuros.   Probar diferentes configuraciones para optimizar el rendimiento de los sensores y motores. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** |  Confirmar la correcta comunicación entre los sensores, motores y la placa de control.   Evaluar la estabilidad del sistema durante pruebas de movimiento inicial. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 03/12/2024 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** |  **Pablo Varas:** Realizar pruebas funcionales de los circuitos y verificar posibles ajustes.   **Brayan García:** Supervisar la integración de los circuitos en la estructura completa. |
|  | **TEMAS A TRATAR** |  Resultados de las pruebas de programación inicial de sensores y motores.   Planificación de las siguientes fases, como las pruebas en entornos simulados o reales.   Evaluación del progreso general y definición de objetivos para la siguiente etapa. |