**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 03/12/2024  Brayan Garcia | |
| **DESARROLLO** | Finalización de la programación de los sensores y motores del robot humanoide en la Raspberry Pi. | |
| **SUGERENCIAS** |  Realizar pruebas completas del sistema para verificar la funcionalidad de sensores y motores.   Ajustar parámetros de programación según el rendimiento observado en pruebas iniciales.   Documentar el proceso de integración final con la Raspberry Pi. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** |  Validar el comportamiento del robot humanoide en escenarios simulados y reales.   Optimizar el tiempo de respuesta de los sensores y la precisión de los motores. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** |  |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** |  **Pablo Varas:** Supervisar pruebas finales en entornos reales y documentar resultados.   **Brayan García:** Realizar ajustes necesarios en la programación y coordinar la preparación para las pruebas de competición. |
|  | **TEMAS A TRATAR** |  Resultados de las pruebas finales del sistema.   Planificación de las estrategias para la competición en circuitos con obstáculos.   Evaluación del desempeño general del robot humanoide. |