

# UNIVERSIDAD DE TARAPACÁ FACULTAD DE INGENIERÍA DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA EN

## **COMPUTACIÓN E INFORMÁTICA**

**BITÁCORA DE AVANCE - Proyecto I (CC091)** 

DITACORA DE AVANCE TTOJCCIO I (CCOJI)	
Grupo de taller	A
Nombre del grupo	SP-3
Integrantes	Guillermo Contreras Jhilmar Solares Daniel Flores Ariel Colque Fernanda Tobar
Semana de trabajo N°	5
•	

### 1) Trabajo realizado durante la última semana:

1) Actividad 1: Movimiento efectivo de Lego Spike. / Nombre del responsable: Guillermo Contreras y Daniel Flores.

#### 2) Problemas encontrados y posibles soluciones:

1) Hemos estado teniendo problemas ahora con los movimientos del robot, son rígidos y poco precisos, nuestra idea ha sido directamente mejorar este problema con la idea de mantener presionado un botón pero a proposición de nuestro profesor, no está mal si queremos mantener el movimiento mediante clicks.

## 3) ¿El proyecto avanza según lo planeado?

Hemos solucionado el mayor problema que teníamos hasta ahora, que era la conexión con el hub y una solución de que se pudiera usar de forma remota, esto se soluciono este mismo miércoles y ahora nos queremos dedicar a todo lo que pueda salir mal con el movimiento del Lego Spike, por lo que si, ahora que nos quitamos un peso de encima, volvemos a trabajar de forma óptima.

## 4) ¿Cuáles son las tareas para la próxima semana?

1) Actividad 1: Mejorar partes del robot (Su agarre, y que sea retráctil pero sigue siendo debate). / Todos los miembros del equipo / Al quitarnos lo feo de encima, nos permite ahora trabajar a todos sin excepción, y han salido más ideas a flote de qué cosas podemos mejorar del Lego Spike, cosas como su agarre y velocidad sin buenas proposiciones.
2) Actividad 2: Debate de ppt. / Ariel Colque y Fernanda Tobar / Surgió la duda si realmente es necesario comenzar con el ppt demasiado pronto, no es malo estar avanzados pero la idea de todos estar metiendo mano en el robot para hacerlo eficaz, nos tentó más que la presentación.