



UNIVERSIDAD DE TARAPACÁ
FACULTAD DE INGENIERÍA
DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA EN COMPUTACIÓN E INFORMÁTICA

BITÁCORA DE AVANCE - Proyecto I (CC091)

Grupo de taller	A
Nombre del grupo	SP-6
Integrantes	Francisca Alborno Brayan Cahuachia Abraham Canaviri Ruth Huanca Cristofer Lazaro
Semana de trabajo N°	10
1) Trabajo realizado durante la última semana:	
<ol style="list-style-type: none">1. Completar la Bitácora: Completar la bitácora semana N°8/Francisca Alborno: se considera la semana de trabajo para hacer la bitácora.2. Mejorar el código de Python: Mejorar el código/Brayan Cahuachia: se mejora la parte de su movilidad para lograr un avance más continuo.3. Corrección del informe: Mejorar el Informe/Francisca Alborno: se realizarán mejoras a partir del feedback recibido esta semana.4. Creación del ppt: crear un ppt basado en el informe/ Francisca Alborno: se crea un ppt de apoyo de la corrección del informe.	
2) Problemas encontrados y posibles soluciones:	
<p>Los problemas encontrados durante esta semana y sus posibles soluciones:</p> <ol style="list-style-type: none">1. Software del robot debido a una actualización de pybricks, una solución es conseguir la función anterior de pybricks.2. Comunicación para la creación de la pista, se espera a la próxima clase hablar con algún representante del grupo para poder llegar a un acuerdo sobre la pista.	
3) ¿El proyecto avanza según lo planeado?	
<p><i>Si, aunque debido a que debimos hacer el feedback del informe y crear el ppt tuvimos que cambiar las actividades dando prioridad a la presentación por lo que tuvimos que dejar algunas actividades para la próxima semana al igual que dejar algunas para la próxima semana.</i></p>	
4) ¿Cuáles son las tareas para la próxima semana?	
<ol style="list-style-type: none">1. Mejorar el código de Python: Mejorar el código/Abraham Canaviri: se mejora la parte de su movilidad para lograr un avance más continuo.2. Creación de obstáculos: Impresión de obstáculos/Cristofer Lazaro: se imprimen en 3D los obstáculos que usaremos para la pista.3. Trayectoria del robot: Definir la pista/Francisca Alborno: se definirá la pista que recorrerá el robot para la prueba.	