



BITÁCORA DE AVANCE - Proyecto I (CC091)

Grupo de taller	A
Nombre del grupo	SP-6
Integrantes	Francisca Albornoz Brayan Cahuachia Abraham Canaviri Ruth Huanca Cristofer Lazaro
Semana de trabajo N°	11
1) Trabajo realizado durante la última semana:	
1. Completar la Bitácora: Completar la bitácora semana N°11/Francisca Albornoz: se considera la semana de trabajo para hacer la bitácora. 2. Mejorar el código de Python: Mejorar el código/Abraham Canaviri: se mejora la parte de su movilidad para lograr un avance más continuo. 3. Realizar una Interfaz Gráfica: Realizar una Interfaz gráfica/Ruth Huanca: se realizó un prototipo de interfaz gráfica para el control inalámbrico.	
2) Problemas encontrados y posibles soluciones:	
Los problemas encontrados durante esta semana y sus posibles soluciones: 1. La pérdida de 2 clases por las presentaciones, se realizaron las tareas que se pensaban realizar en la clase fuera del horario de las clases para poder minimizar el problema. 2. Software del robot debido a una actualización de pybricks, una solución es usar una nueva herramienta socket. 3. 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 y los obstáculos que usaremos.	
3) ¿El proyecto avanza según lo planeado?	
No, debido al cambio de actividades que recientemente hemos tenido estas semanas para las cuales hemos debido usar algo del tiempo destinado a otras actividades, al igual que se han añadido nuevas tareas.	
4) ¿Cuáles son las tareas para la próxima semana?	
1. Completar el Informe 2: Completar el Informe 2/ Francisca Albornoz: añadir al informe 1 referente a la Interfaz gráfica. 2. Creación de obstáculos: Impresión de obstáculos/Cristofer Lazaro: se imprimen en 3D los obstáculos que usaremos para la pista. 3. Creación de la Presentación 2: Crear una presentación basada en el informe 2/ Francisca Albornoz: se crea un ppt de apoyo de la corrección del informe 2. 4. Mejorar el Informe: Informe 2/ Francisca Albornoz: se añade al informe lo relacionado con la Interfaz gráfica. 5. Implementar el código de Python inalámbricamente: Implementar el código inalámbricamente/Abraham Canaviri: se implementa la herramienta de socket para que el robot se pueda controlar a distancia.	