



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

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

<b>Grupo de taller</b>	A
<b>Nombre del grupo</b>	SP-6
<b>Integrantes</b>	Francisca Alborno Brayan Cahuachia Abraham Canaviri Ruth Huanca Cristofer Lazaro
<b>Semana de trabajo N°</b>	11
<b>1) Trabajo realizado durante la última semana:</b>	
<ol style="list-style-type: none"><li>1. <i>Completar la Bitácora: Completar la bitácora semana N°11/Francisca Alborno: se considera la semana de trabajo para hacer la bitácora.</i></li><li>2. <i>Mejorar el código de Python: Mejorar el código/Abraham Canaviri: se mejora la parte de su movilidad para lograr un avance más continuo.</i></li><li>3. <i>Realizar una Interfaz Gráfica: Realizar una Interfaz gráfica/ Ruth Huanca: se realizó un prototipo de interfaz gráfica para el control inalámbrico.</i></li></ol>	
<b>2) Problemas encontrados y posibles soluciones:</b>	
<p>Los problemas encontrados durante esta semana y sus posibles soluciones:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>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.</li><li>2. Software del robot debido a una actualización de pybricks, una solución es usar una nueva herramienta socket.</li><li>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.</li></ol>	
<b>3) ¿El proyecto avanza según lo planeado?</b>	
<p><i>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.</i></p>	
<b>4) ¿Cuáles son las tareas para la próxima semana?</b>	
<ol style="list-style-type: none"><li>1. <i>Completar el Informe 2: Completar el Informe 2/ Francisca Alborno: añadir al informe 1 referente a la Interfaz gráfica.</i></li><li>2. <i>Creación de obstáculos: Impresión de obstáculos/Cristofer Lazaro: se imprimen en 3D los obstáculos que usaremos para la pista.</i></li><li>3. <i>Creación de la Presentación 2: Crear una presentación basada en el informe 2/ Francisca Alborno: se crea un ppt de apoyo de la corrección del informe 2.</i></li><li>4. <i>Mejorar el Informe: Informe 2/ Francisca Alborno: se añade al informe lo relacionado con la Interfaz gráfica.</i></li><li>5. <i>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.</i></li></ol>	