**BITÁCORA DE AVANCE**

|  |  |
| --- | --- |
| CURSO: | PROYECTO 1 |
| PROYECTO: | FLIP-TAC-TOE BOT |
| GRUPO: | 4 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **FECHA DE SESIÓN:**  **13/08/2019** | **ASISTENTES**:  Matías Aguayo M.  Leonel Alarcón B.  Camilo Mamani C.  José Vásquez G.  Gonzalo Vega M. | |
| **DESARROLLO** | 1. Se finalizó de “Plan del proyecto”, con sus puntos y factores correspondientes. 2. Se ha realizado un gran porcentaje de avance del armado completo del robot. 3. Se completaron 2 diseños de patrones para el cubo Rubik. | |
| **SUGERENCIAS** | 1. Usar el tiempo de una manera más eficiente. | |
| **CUESTIONES A RESOLVER** | 1. Adquirir más piezas por falta de recursos para armar el robot. 2. Resolver dudas con respecto a la presentación. | |
| **PRÓXIMA REUNIÓN** | **FECHA** | 20/08/2019 |
|  | **TAREAS Y RESPONSABLES** | 1. Realizar la presentación del “Plan de Proyecto”.  **RESPONSABLE**: Leonel Alarcón Bravo.   1. Terminar de armado del robot.   **RESPONSABLE:** Matías Aguayo Méndez   1. Analizar los códigos de armado del cubo para adaptarlo a nuestro proyecto.   **RESPONSABLE:** José Vásquez Gutiérrez |
|  | **TEMAS A TRATAR** | 1. Modificación del código predefinido en el proyecto Mindcuber.  2. Analizar los patrones del cubo Rubik.  3. Pruebas de movimiento del robot. |