



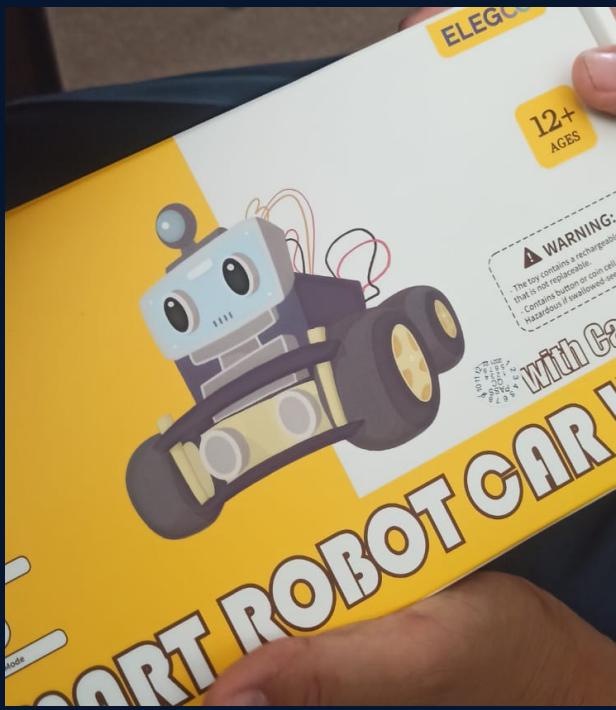
Bitácora

Susan Murillo
Stephany Morales
Eliana Izarra

5 de mayo: fue el día en el que se empezó armar.

9 de mayo: lo desarmamos y empezamos con la direccional manual, colocamos los dos motores en el centro del chasis.

10 de mayo: en el día de hoy luego desarmar el robot se hicieron plano sobre prototipo, el robot se empezó a armar de manera creativa.



11 de mayo: el día de ayer tuvimos la idea de utilizar palitos de barbacoa pero nos dimos cuenta que un solo era frágil para la llanta así que decidimos usar dos para que fuera más resistente para las llantas ¿y cómo? Uniendo los dos palitos adheridos con téi, ahora el objetivo el día de hoy es unir las ruedas al motor .

12 de mayo: poniendo la ruedas en el motor con un tubo de un bolígrafo y sostenido por un palillo de oídos para que se mantenga firme a la hora de que las ruedas funcionen, (nota si el procedimiento hecho no soporta el peso del chasis y lo demás se tendrá que reforzar con un tubo de globos, para mantenerlo firme). La base del motor nos dimos cuenta que no era tan resistente así que se buscará probar otra manera.

16 de mayo: volvimos a intentar pero esta vez con los materiales qué se necesitaban al parecer si resultó pero pero primero tenemos que asegurar el motor para ver que sea exitoso el procedimiento.



18: exitoso fue el refuerzo con el robot y ahora hay que hacer un soporte.

Utilizamos también piezas fishertecnic para cambiar ciertas piezas

19 de mayo: continuo lo mismo de ayer y seguimos arreglando lo de ayer.

29:se entregó el servomotor.

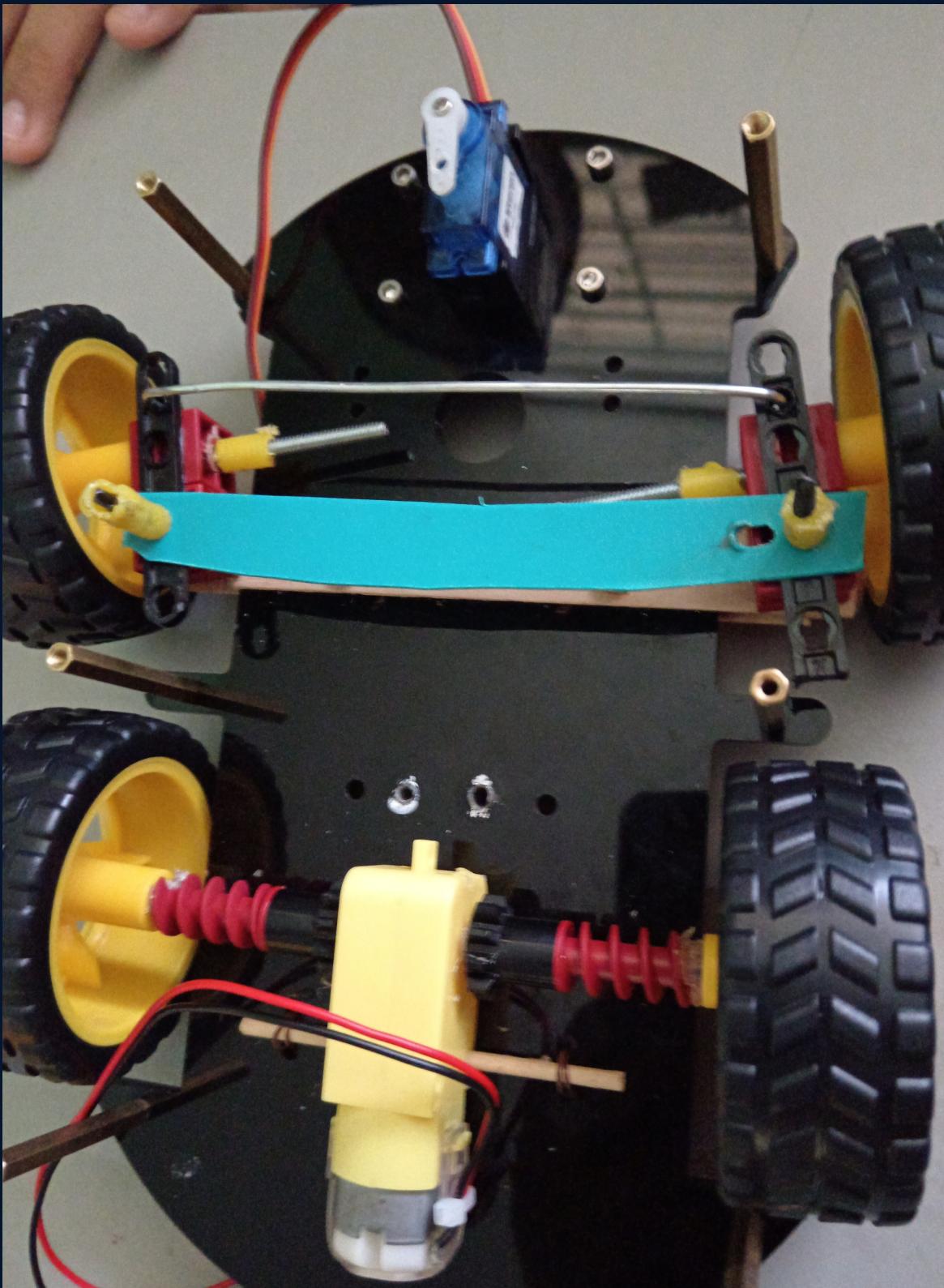
30 de mayo: deje sólita a estephany; ya arreglamos con las piezas fichertecnic la parte trasera qué empuja las ruedas traseras. Ahora estamos arreglando la parte delantera Mañana traer materiales plásticos.



Día 2 de junio: se instaló lo que compone o donde se colocará el seudomotor pero los tornillos interfieren un poco pero se arreglará después. (El estuche del seudomotor está un poco torcida). Ahora hay que ver solo conectará el seudomotor bien (tengo la suposición de que hay algo malo con el alambre y nosé si tal vez debería cambiarse o estoy haciendo algo mal).

Día 13 de junio: estamos ajustando y desajustando algunas cosas.

15 de julio: se despegaron algunas cosas por qué estaban mal pegadas la direccional manual de volvió a pegar con crazygloo y ahora es más resistente (nos dimos cuenta que la parte de atrás de las ruedas traseras el motor lo pusimos alrevez



Día 31: estamos haciendo la direccional de manera diferente con cubos más gruesos ya que las ruedas son más grandes, se están haciendo de manera más diferente aver si funciona el experimento basándonos en otra forma (o importante es terminar la direccional hoy 9:09).

Encontramos la alternativa con piezas de fishertecnic (terminar la parte de adelante y atrás).

Día 1 de junio: ya se arregló la parte de adelante pero falta arreglarlo del todo, estephany arreglo las cosas desde casa (vimos que era mejor usar palitos de gancho de ropa que las tuercas para reforzar). Ahora hay que aplicar el seudomotor.

Se le abrió unos huevos más al chasis para encajar es seudomotor.

16 de junio: en el día de hoy al parecer todo se ve más tranquilo, solo queda terminar de ajustar algunas cosas para que esté armado el robot.

El servomotor a tenido algunos arreglos demás, se va a intentar usar cambiar la pieza que direcciona que era una pero ahora se cambiara a una pieza de dos si funcionan las ruedas delanteras dentriand que

girar por ambas, la pieza de uno giraba en 180 grados, pero lo que nosotras necesitabamos debido a la anatomía era que girará a 90° y 90°. (Si todo resulta estaremos listas

Dia 20: estamos buscando la forma de acomodar el seudomotor para que direccione de ambos lados

Día 21: se supone que ya debimos haber terminado el robot pero falta algunos arreglos, hay que hacer con el alambre dulce un ángulo de 90° para que se mantenga. Y unirlo con lo que sostiene las ruedas

26 de junio: ya falta unos retoques y arreglar la colocación de chasis, nos dimos que hay un problema con las ruedas una tiene más largo que otra una mide 4cm y el otro 3cm y hay que arreglar eso después de programación

(Día 26 de junio primera vez que entramos a programación y no sabemos Absolutamente nada pero ahí vamos).

27 de junio: hoy estamos en programación por primera vez y arreglando algunas cosas con el robot (tuvimos problemas con la programación y la información no se pasaba al robot y tuvimos como 8 fallos).

28 de junio: ya nos falta hoy y mañana para arreglar el robot y la programación

