**Acta del Lunes 23 de Septiembre: Laboratorio de Robótica**

-Se procede a la división de un grupo de montaje y otro de research

-Se ha buscado información acerca de los distintos componentes

-En paralelo, se ha montado la plataforma del robot

-Se han conectado los distintos componentes.

-Se decide que el BT y los ultrasonidos se enciendan una vez que el Arduino haya acabado de inicializarse

-Se eligen los pines asignados a cada dispositivo

-Se procede a mirar el sentido de giro de cada rueda con una prueba