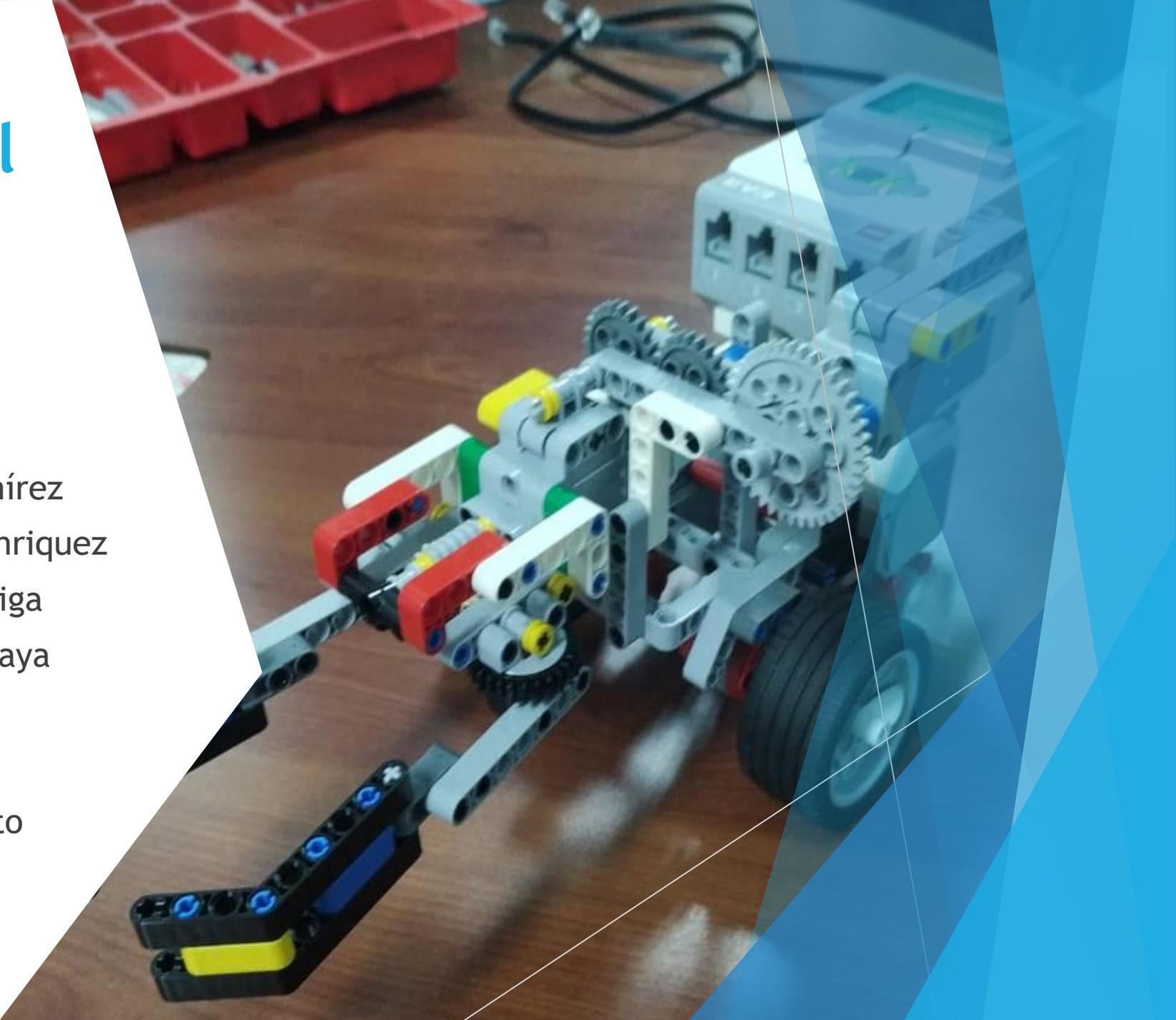




# Formulación del Proyecto FLIP-TAC-TOE

- ▶ Autor(es): Ernesto García Ramírez  
Gustavo Olivares Henriquez  
Angelina Orozco Zúñiga  
Benjamín Poblete Araya  
Daniel Ramirez Diaz
- ▶ Curso: Proyecto 1
- ▶ Profesor: Ricardo Valdivia Pinto



# Índice

- ▶ Panorama general
- ▶ Organización del Personal
- ▶ Planificación del Proyecto
- ▶ Planificación de los Recursos
- ▶ Referencias



Panorama general

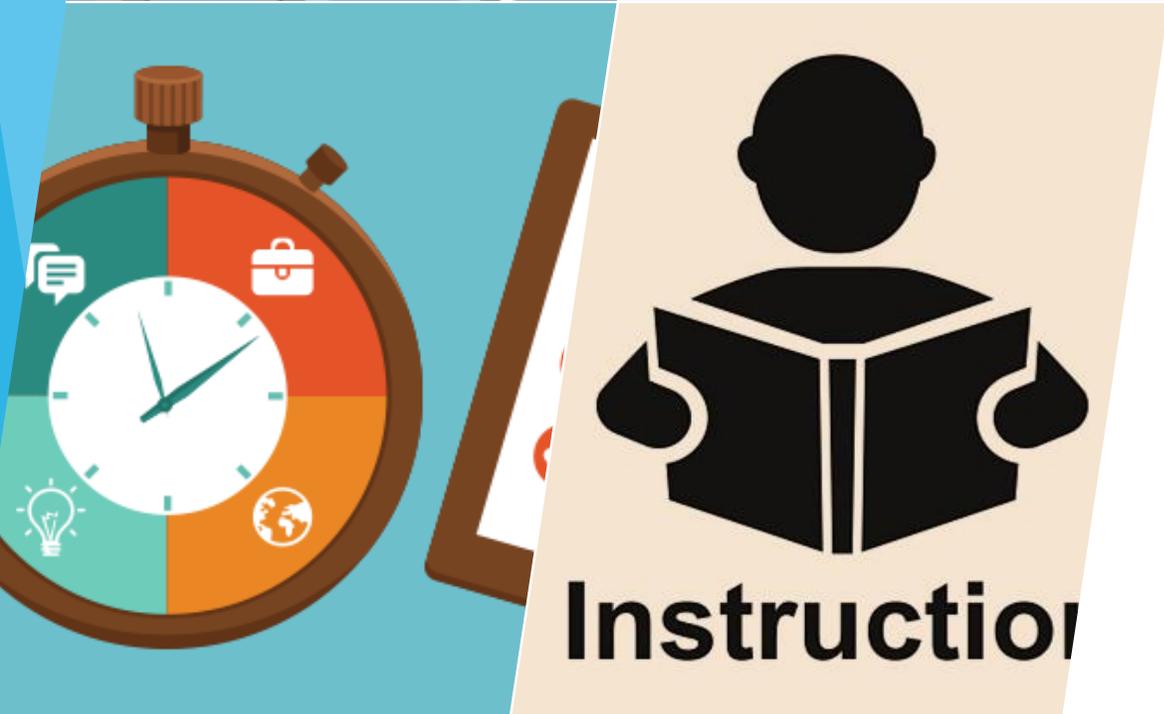


Una interfaz de usuario es un medio a través del cual una persona puede controlar un software o hardware específico. Lo ideal es que las interfaces de usuario sean fáciles de usar para que la interacción sea lo más instintiva e intuitiva posible.



# Panorama general

# Panorama general



**Instruction**



# Organización del Personal

## ▶ Programación



## ▶ Diseño



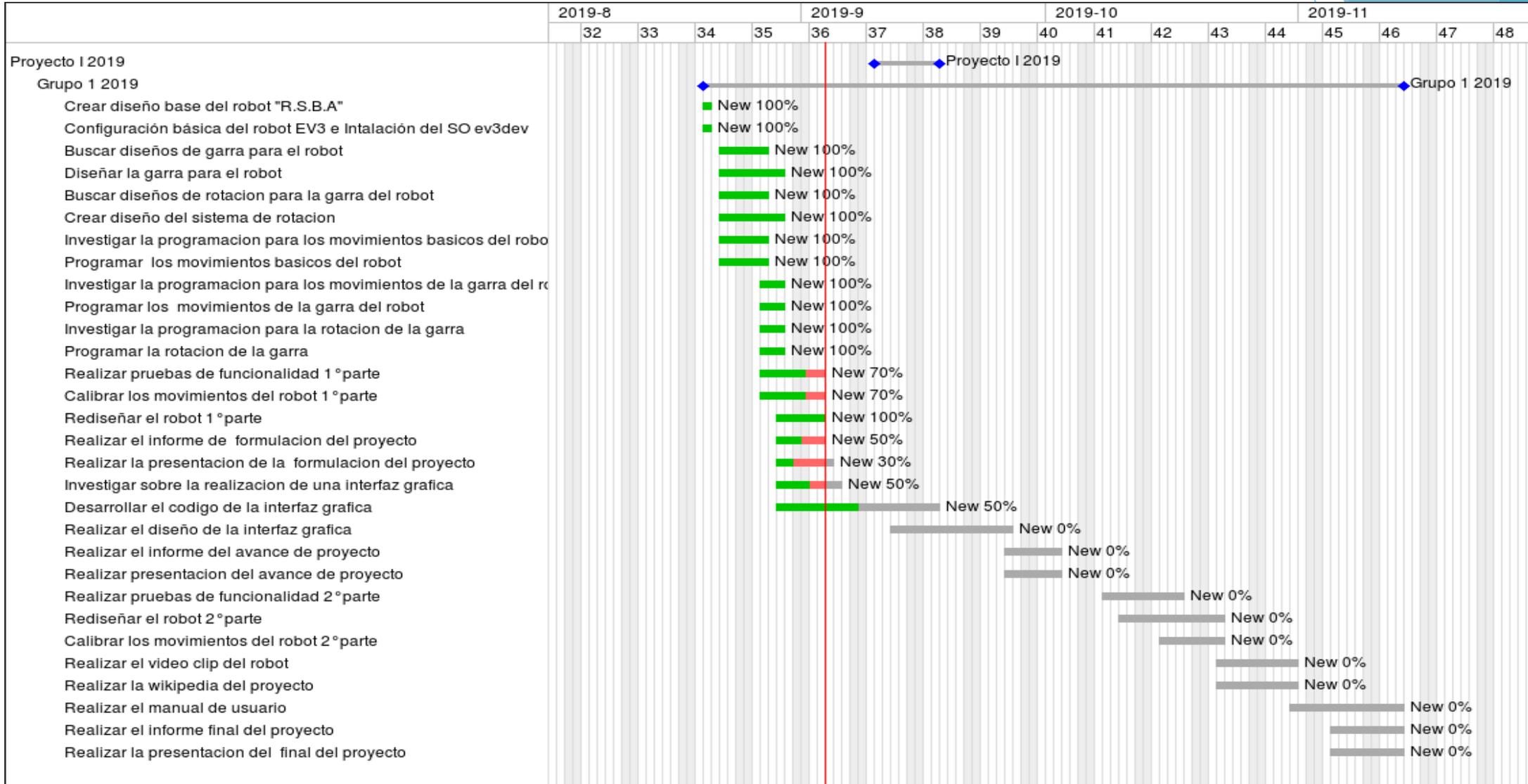
## ▶ Documentación





# Organización del Personal

# Planificación del Proyecto



RIESGOS	PROBABILIDAD DE OCURRENCIA	NIVEL DE IMPACTO	ACCIÓN REMEDIAL
Las piezas disponibles en el kit no serán suficientes para el diseño.	25%	4	Construir las piezas con una impresora 3D o conseguirse las piezas con otro grupo.
La tarjeta SD se dañe.	60%	1	Comprar una nueva tarjeta SD.
Los programas se pierdan debido a un error en la tarjeta SD.	60%	1	Crear respaldos en distintos pc de los integrantes del grupo.
Falta de experiencia programando en Python.	80%	3	Apoyarse de videos y documentaciones en internet.
Un integrante del grupo se encuentre indisponible.	40%	3	Suplir su falta con otro integrante del grupo.
El robot es desarmado por alguna causa externa.	20%	2	Tener imágenes actualizadas del diseño del robot para rearmarlo.

# Planificación del Proyecto





\$800000



\$4000



# Planificación de los Recursos



\$10000



\$40000



\$70000



\$300000-\$450000

# Planificación de los Recursos

# Referencias

- ▶ Ayuda para programación en Python:

<http://www.mclibre.org/consultar/python/>

- ▶ Código de las clases de los motores:

<https://ev3dev-lang.readthedocs.io/projects/python-ev3dev/en/stable/motors.html>

- ▶ Idea de cómo realizar la garra del robot:

<https://www.youtube.com/watch?v=nTLB9GWRyuo&t=216s>