

UNIVERSIDAD DE TARAPACÁ



FACULTAD DE INGENIERÍA

**DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA CIVIL EN COMPUTACIÓN E
INFORMÁTICA**



**Plan de Proyecto
“McQueen”
“robot de transporte de materiales”**

**Alumnos:
Renato chacon
Bruno Rojas
Milton Porlles**

**Profesor:
Baris Nikolai**

1. Planteamiento del problema y objetivos	3
1.2.1 Objetivo general	4
1.2.2 Objetivos específicos	5
2. Organización del Personal	5
2.1 Descripción de los roles definidos	5
2.2 Asignación de roles	6
2.3 Canales de comunicación	6
3. Planificación del Proyecto	6
3.1 Actividades definidas	6
3.2 Carta Gantt	7
3.3 Gestión de Riesgos	8
4. Identificación de los recursos y costos asociados	9
4.1 Hardware	9
4.2 Software	9
4.3 Recursos humanos	10
Notebook Gamer Asus TUF Gaming A15 Ryzen 7 8GB RAM 512GB SSD 15,6" NVIDIA RTX 2050	10
5. Análisis y diseño	12
5.1 Especificación de requerimientos	12
5.1.1 Requerimientos funcionales	12
5.1.2 Alcance incluido	12
5.1.3 Fuera del alcance	13
5.1.2 Requerimientos no funcionales	13
5.2 Arquitectura del software	13
5.3 Diseño inicial de la interfaz gráfica de usuario (GUI)	14
6. Implementación	14
7. Resultados	15
7.1 Estado actual del proyecto	15
7.2 Problemas encontrados y solucionados	15
8. Conclusión	16
9. Referencias	17

1. Planteamiento del problema y objetivos

1.1 Problema

El proyecto consiste en la simulación de la fase de transporte de minerales de un proceso minero, para esto se construirá y programará un camión transportador utilizando LEGO Spike, con el objetivo de mejorar la seguridad para los trabajadores. Se utilizarán piezas mecánicas con sensores y motores, creando un vehículo funcional que pueda desplazarse hacia adelante, retroceder y girar con precisión.

Además, se desarrollará un programa que permita manejar el camión de manera remota, aprovechando las herramientas de LEGO Spike. En este proyecto se busca aplicar conocimientos de robótica, programación y trabajo en equipo, mientras se diseña un sistema práctico y eficiente que simula un vehículo real en miniatura.

1.2 Objetivos

1.2.1 Objetivo general

Construir un robot de transporte minero el cual transportará material de construcción hacia un punto estimado, el robot se usará en un lugar plano con distintos obstáculos simulando una pista minera y programar un robot de lego spike para que sea capaz de moverse a través de una interfaz gráfica programada la cual hace la simulación de control remoto.

1.2.2 Objetivos específicos

- Aprender y dar uso del set de Lego Spike para la creación de un vehículo minero, pasando por distintos prototipos para seleccionar el diseño más óptimo y darlo como producto final mediante los prototipos de vehículos creados.
- Construir un vehículo con el set Lego Spike el cual pueda transportar una pieza de Lego de un punto a otro.
- Desarrollar y codificar las secuencias de control remoto en el programa lego Spike para permitir que el vehículo minero realice las maniobras de movimiento.
- Programar mediante Python una interfaz gráfica que permita la movilidad del robot la cual hacia adelante, atrás y los lados.
- Lograr que el robot Spike cumpla con los obstáculos de la pista, la cual nos permitirá ver la firmeza del robot y la programación de este .

2. Organización del Personal

2.1 Descripción de los roles definidos

Jefe de proyecto: La persona que representa al equipo, revisa bitácoras, Redmine, entre otros, y organiza el proyecto.

Programador: Es la persona encargada de la planificación del código para que el robot pueda cumplir las funciones pedidas por el profesor.

Documentador: Encargado de la realización de informes, bitácoras, redmine, etc.

2.2 Asignación de roles

Responsable del rol: Persona encargada de la realización del trabajo propuesto por el grupo

Involucrados: Personas secundarias las cuales ayudarán al responsable para la realización de su trabajo propuesto

Rol	Responsable	Involucrados
Jefe de proyecto	Bruno Rojas	Bruno Rojas
Programador	Renato Chacón	Renato Chacón
Documentador	Milton Porlles	Milton Porlles, Bruno Rojas

2.3 Canales de comunicación

Los métodos que se utilizaron fueron los siguientes:

Whatsapp: Este método sirvió para ver y hablar cosas rápidas, ya sea alguna modificación de último minuto o proponer alguna reunión.

Discord: Método que se utiliza para realizar modificaciones y hacer llamadas en grupo o simplemente para llevar a cabo las actividades del equipo, también para resolver dudas.

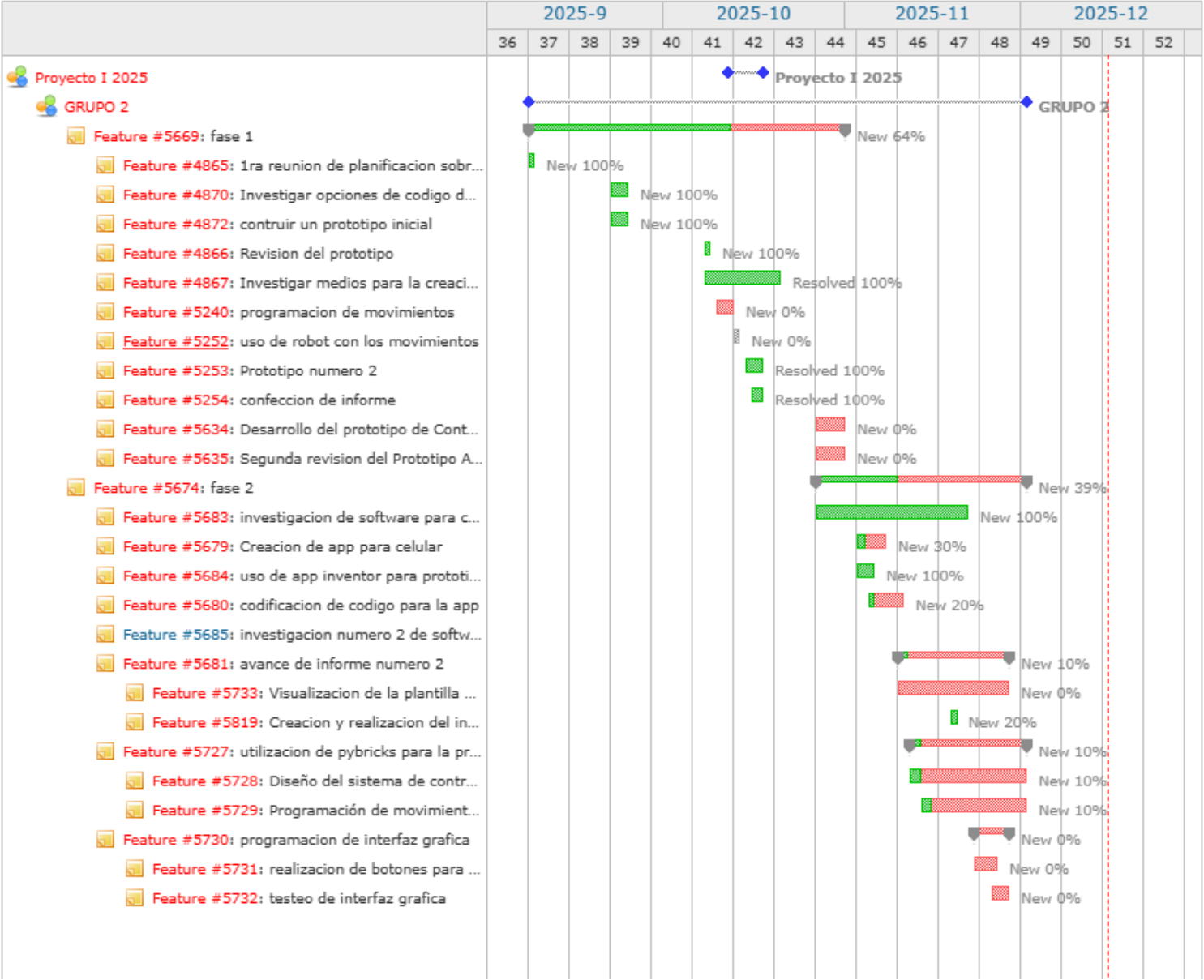
Clases: Método tradicional para hacer reuniones y donde más se nota avance ya que se logra que el grupo completo este en persona

3. Planificación del Proyecto

3.1 Actividades definidas

Nombre	Descripción	Responsable	Resultado
Planificación del Proyecto	Se realiza la investigación sobre lego spike	Todo el grupo	Lograr tener conocimiento previo antes de trabajar
Investigación sobre software para uso	Búsqueda sobre software de lego spike es el mejor para la programación del robot	Bruno Rojas Renato Chacon	Tener el mejor software a nuestro gusto que nos deje hacer lo que queramos respecto a modificaciones y nuevos códigos
Organización del proyecto	Dividir roles, saber quien va a hacer cada cosa y determinar un jefe de grupo	Todo el grupo	Orden a la hora de trabajar
Revisión de piezas	Conteo y vistazo de piezas entregadas	Todo el grupo	Determinar el material que tenemos para poder trabajar a gusto
Prototipo número 1 del robot	Realización del prototipo número 1 del robot	Renato Chacon Bruno Rojas	Prototipo de robot funcional
Revisión del prototipo	Ver detalles y ver errores	Milton Porlles	Verificar si el robot tiene algún detalle
Programación de movimientos	Se usa el software elegido para la primera programación del robot lego spike	Bruno Rojas	Robot completamente programado para poder usarse y hacer movimientos
Uso del robot con movimientos programados	Probar robot con los movimientos programados	Renato Chacon	Robot funcional y prueba de todos los movimientos para ver si hay algún detalle el cual revisa
Prototipo número 2 del robot	Realización de cambios al prototipo 1	Renato Chacon	Cambios como eliminación de piezas, cambio de formas, etc.
Programación de movimientos nueva	Nuevos movimientos en el robot	Bruno rojas	Aplicación de movimientos nuevos en el prototipo número 2
Investigación lenguaje para crear joystick	Buscar la correcta herramienta que nos ayude para programar un joystick	Todo el grupo	Encontrar solución a nuestro problema
Confección del primer informe sobre Lego spike	Realización de informe sobre robot	Renato Chacon Milton Porlles	Entrega de informe número 1
Término de bitácoras de la etapa 1	Bitácoras terminadas y subidas al redmine	Renato Chacon	Entregas de bitacoras

3.2 Carta Gantt



3.3 Gestión de Riesgos

Se muestra la creación de una tabla la cual muestra los problemas que se pueden presentar durante la creación de la primera fase del proyecto. Resume y compara los tipos de daños los cuales puede presentar el robot

1. Daño catastrófico: hay que actuar de inmediato, porque puede detener el proyecto o hacer que tengamos que empezar todo de nuevo.
2. Daño crítico: es necesario tomar medidas para solucionarlo, ya que puede causar retrasos importantes en varias partes del proyecto.
3. Daño circunstancial: se debe atender cuando ocurra, porque puede retrasar una parte importante del proyecto.
4. Daño irrelevante: no es algo grave, solo un detalle que se puede arreglar en cualquier momento sin afectar mucho el proyecto.
5. Daño recurrente: no es serio, pero sucede varias veces y puede retrasar un poco las sesiones de trabajo, aunque no afecta las etapas principales del proyecto.

4. Identificación de los recursos y costos asociados

4.1 Hardware

- Set LEGO spike.
- Computador para la realización del sistema.
- Celular para uso como controlador del robot.

4.2 Software

- Sistema operativo Windows para programar las funciones del robot.
- Redmine, página para la organización del proyecto.
- ApplInventor es una página que nos ayuda a crear el joystick para las funciones del robot.
- Github para almacenar y guardar algunos datos.
- Documentos de Google para la realización del informe.

4.3 Recursos humanos

Costo del hardware:

Producto	Precio (CLP)
Set a LEGO spike	\$772.306
Notebook Gamer Asus TUF Gaming A15 Ryzen 7 8GB RAM 512GB SSD 15,6" NVIDIA RTX 2050	\$619.000
Notebook Gamer Nitro V15 ANV15-51-53W1-1 / Intel® Core™ i5 8 Núcleos / NVIDIA® GeForce® RTX 2050 / 16GB RAM / 512GB SSD / 15,6" FHD IPS	\$699.000
Cougar PC (ryzen 5 5600x ,rtx 3060 zotac gaming, 16gb de ram a 3200mhz asus am4 tuf gaming x570-plus)	\$1.400.000
Total	\$3.490.306

Costo del Software:

Producto	Precio (CLP)
Licencia Software LEGO Spike	\$26.700
Lenguaje de programación python	\$0
Total	\$26.700

Costo del Trabajador:

Rol	Horas	Horas Extra	Precio/Hora
Jefe de proyecto	54	9	\$35.000
Programador	60	5	\$24.000
Documentador	51	1	\$25.000
Total:	-	-	\$3.661.000

En costos del trabajador para el conteo de las horas indicamos desde la fecha de inicio que fue 09-08-2025 hasta el día de la entrega del informe, respecto al precio de hora establecido nos guiamos gracias a algunos colegas que nos cooperaron con esta información respecto a cuánto podíamos cobrar

Total de costo:

Costo Hardware	\$3.490.306
Costo Software	\$26.700
Costo Empleados	\$3.661.000
Total:	\$7.178.006

5. Análisis y diseño

5.1 Especificación de requerimientos

5.1.1 Requerimientos funcionales

- Usuario: Mineros encargado de transportar los materiales.
- Cliente: Baris Nikolai dueño de la empresa minera.
- El robot debe ser capaz de moverse en 4 direcciones, las cuales son: avanzar, retroceder, girar a la izquierda, girar a la derecha.
- El robot debe ir a un punto x en la pista pasando obstáculos para que la garra ponga el paquete en la maletera.
- El robot debe llegar a un punto y el punto de entrega del paquete dado por la garra.
- El robot debe detectar los obstáculos para evitar colisiones o caídas del robot.

5.1.1.2 Alcance incluido

- El robot va a recorrer una pista definida, no una pista libre.
- Tendrá obstáculos para dificultar su paso.
- Solo hará una navegación de un punto x a un punto y y su base.
- Incluye un controlador simple.

5.1.3 Fuera del alcance

- El robot no va a operar en un terreno real minero solamente en una pista de pruebas.
- No se van a cargar múltiples paquetes, solo un paquete.
- No va a hacer su recorrido en ambientes con polvo o condiciones más extremas, solo tendrá su obstáculo.

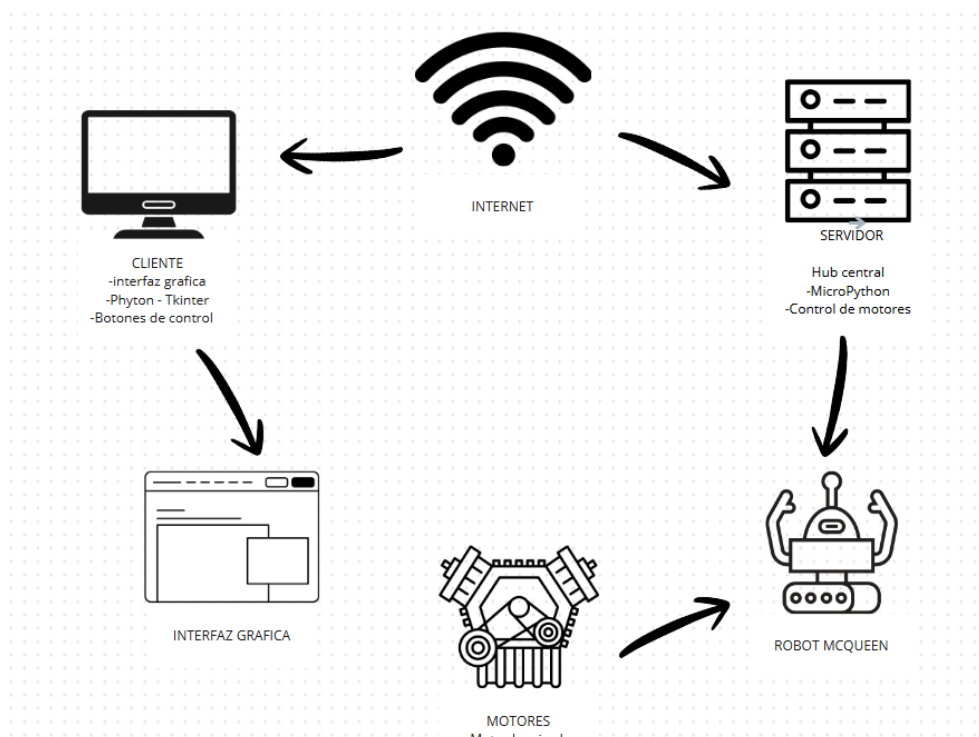
5.1.2 Requerimientos no funcionales

Atributo	Requerimiento	Métrica
Robustez	El robot debe soportar el entorno simulado(la pista) manteniendo su estructura	el robot debe operar si fallas estructurales durante al menos 5 minutos
Rendimiento	la máquina debe ser eficiente	el dispositivo debe lograr atravesar el recorrido en menos de 2 minutos
Usabilidad	La interfaz gráfica debe ser fácil de usar	Un usuario no entrenado debe lograr realizar un movimiento con el robot en menos de 10 segundos
Disponibilidad	La conexión debe ser estable mientras se use el robot	La conexión debe mantenerse por el 98% del tiempo de uso

5.2 Arquitectura del software

Cliente: Es la persona o componente que solicita los servicios, en este caso el cliente sería el correspondiente a la interfaz de control utilizada por la persona que opera el robot, el cliente es el que envía los comandos, ya sea si quiere que vaya hacia adelante, atrás, entre otros.

Servidor: Es el componente que recibe las peticiones del cliente, este devuelve una respuesta, el cual ejecutará los comandos recibidos y controlara los motones utilizados por el cliente



5.3 Diseño inicial de la interfaz gráfica de usuario (GUI)



6.Implementación

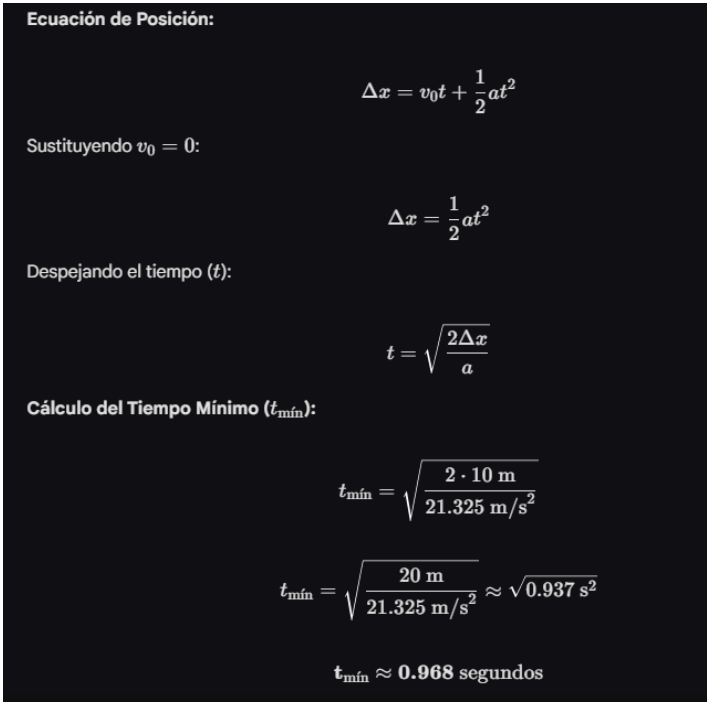
En esta sección se presentan los resultados obtenidos, una justificación mediante la física de la configuración del robot, y un desglose de la interfaz gráfica.

6.1 Fundamentos del Movimiento

Se establece la Fuerza de propulsión como la fuerza que el motor aplica contra el suelo. Y es de 0.25 Nm al tener 2 se obtiene un 0.50Nm.

Aplicando la segunda ley de newton el robot alcanza una aceleracion teorica de 21.323 (m/s²)

Si reemplazamos en la ecuacion de posicion obtendremos



Ecuación de Posición:

$$\Delta x = v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

Sustituyendo $v_0 = 0$:

$$\Delta x = \frac{1}{2} a t^2$$

Despejando el tiempo (t):

$$t = \sqrt{\frac{2\Delta x}{a}}$$

Cálculo del Tiempo Mínimo (t_{\min}):

$$t_{\min} = \sqrt{\frac{2 \cdot 10 \text{ m}}{21.325 \text{ m/s}^2}}$$
$$t_{\min} = \sqrt{\frac{20 \text{ m}}{21.325 \text{ m/s}^2}} \approx \sqrt{0.937 \text{ s}^2}$$
$$t_{\min} \approx 0.968 \text{ segundos}$$

6.2 Descripción del sistema.

Repositorio: [McQueen, Robot de transporte.](#)

6.2.1 Cliente.

Aquí se puede ver la función que se encarga de la conexión BLE

```
async def _connect_async(self):
    """Lógica de conexión asíncrona (Bluetooth BLE)."""
    try:
        print(f"Buscando dispositivo: {self.DEVICE_NAME}...")

        dispositivo_ble = await find_device(self.DEVICE_NAME)

        print("Dispositivo encontrado. Conectando...")
        self.hub = PybricksHub(dispositivo_ble)
        await self.hub.connect()

        self.connected = True
        print("Conexión BLE exitosa.")
        return True

    except Exception as e:
        self.connected = False
        self.hub = None
        print(f"Error de conexión BLE: {e}")
        return False
```

Aquí la función del lado del cliente que se encarga de enviar comandos a el servidor.

```
async def _send_command_async(self, command: str):
    # (Esta función se mantiene igual a la versión USB/Serial)
    if not self.connected:
        return "Error: Desconectado"

    try:
        command_executable = f"ejecutar_comando('{command}')\n"
        await self.hub.write_output(command_executable.encode('utf-8'))
        return "Comando enviado"

    except Exception as e:
        self.connected = False
        self.hub = None
        return f"Error de envío: {e}"
```


6.2.2 Servidor

La función principal del lado del servidor que recibe el comando y lo ejecuta.

```
def ejecutar_comando(comando: str):
    """Analiza y ejecuta el comando recibido por el Cliente."""
    hub.light.on(Color.BLUE)

    try:
        accion, valor_str = comando.split(':')
        valor = float(valor_str)

        if accion == "FWD":
            motor_izq.run_angle(VELOCIDAD_MOVIMIENTO, valor, wait=False)
            motor_der.run_angle(VELOCIDAD_MOVIMIENTO, valor, wait=True)
            hub.light.on(Color.GREEN)

        elif accion == "TURN":
            motor_izq.run_angle(VELOCIDAD_GIRO, valor, wait=False)
            motor_der.run_angle(VELOCIDAD_GIRO, -valor, wait=True)
            hub.light.on(Color.CYAN)

        elif accion == "STOP":
            motor_izq.stop()
            motor_der.stop()
            hub.light.on(Color.WHITE)

        else:
            hub.light.on(Color.RED)

    except Exception as e:
        print(f"Error de comando: {e}")
        hub.light.on(Color.RED)
```

6.2.3 GUI

esta es la función en la GUI que maneja el botón para conectarse al servidor.

```
def handle_connect_button():
    """Llama al método de conexión del Cliente y actualiza la GUI."""
    status_label.config(text=f"Conectando a {PUERTO_HUB}...", fg="orange")
    root.update()

    # Llamada al método sincrónico del Cliente
    success = client.connect()

    if success:
        status_label.config(text=f"¡Conectado por USB a {PUERTO_HUB}!", fg="green")
    else:
        status_label.config(text="Desconectado", fg="red")
        messagebox.showerror("Conexión Fallida", "No se pudo conectar. Verifique el puerto y el robot.")
```



7.Resultados

7.1 Estado actual del proyecto

El proyecto va en un estado bueno, ya que tenemos el 90% de sus funcionalidades hechas, debemos mejorar lo que es la programación del robot, afinar detalles que nos pueden retrasar o limitar un poco más lo que sería nuestra programación. Tenemos los obstáculos listos, la pista lista, solamente faltaría probar el robot en nuestra pista y terminar lo que sería la programación del robot.

7.2 Problemas encontrados y solucionados

Un problema principal fue el ser pocas personas en el grupo a la hora de realizar el trabajo pedido, cuesta mucho más realizar las cosas, también es muy notoria la falta de un integrante, la solución que le dimos fue hacer trabajo doble utilizando la plataforma de Discord.

Tuvimos un problema con la programación y es un problema que todavía tenemos, pero estamos cerca de la solución, una solución que tenemos y en la que estamos trabajando es pasar de la programación normal en lego spike a hacer la combinación con python, cosa que está funcionando como lo tenemos planeado y tenemos propuesto tenerlo completo muy pronto. Son dos problemas que se nos presentaron dentro del proyecto; estos son los más importantes, ya que los demás pueden ser irrelevantes para mencionar, ya que la solución se encontró dentro de una charla o solamente una investigación previa.

8. Conclusión

El desarrollo del proyecto “McQueen” ha sido una experiencia que nos permitió investigar sobre un nuevo mundo que no conocíamos. Hemos logrado pasar por distintas pruebas que nos dieron más conocimiento y más experiencia sobre el proyecto que estamos realizando.

Durante la etapa 2 del proyecto trabajamos con una buena mecánica de trabajo, a pesar de los problemas o de los pocos integrantes del grupo, como la falta de integrantes y los inconvenientes en la programación. El grupo logró tener una adaptación y buscar soluciones efectivas mediante la investigación y el trabajo colaborativo.

Aunque estas situaciones nos afectan como grupo, pudimos fortalecer más la organización del equipo y la técnica de funcionamiento de nuestro proyecto. Esta fase del proyecto ha sido fundamental para tener más conocimientos y corregir errores, dejando encaminado el trabajo hacia su etapa final.

Con los avances logrados, estamos preparando todo para completar el desarrollo del robot y alcanzar los objetivos propuestos.

9.Referencias

LEGO Education: SPIKE Prime Set (45678) Building Kit 5702016376319

EBay.(2025, 22 marzo). eBay. <https://www.ebay.com/itm/115737438795>

Notebook Gamer Asus TUF Gaming A15 Ryzen 7 8GB RAM 512GB SSD 15,6" NVIDIA

RTX 2050 | ABC. (s. f.). Abc.

<https://www.abc.cl/notebook-gamer-asus-tuf-gaming-a15-ryzen-7-8gb-ram-512gb-ssd-156-nvidia-rtx-2050/28419970.html>

Wikipedia contributors. (2025, 25 octubre). *List of system quality attributes*.

Wikipedia. [List of system quality attributes - Wikipedia](#)

LEGO Education. (s. f.). SPIKE Prime Technical Fact Sheet 45602. Recuperado de https://assets.education.lego.com/v3/assets/blt293eea581807678a/bltb9abb42596a7f1b3/5f8801b5f4c5ce0e93db1587/le_spike-prime_tech-fact-sheet_45602_1hy19.pdf