

UNIVERSIDAD DE TARAPACA



ESCUELA UNIVERSITARIA DE INGENIERIA INDUSTRIAL,
INFORMATICA Y DE SISTEMAS

EUIIS

AREA INGENIERIA CIVIL EN COMPUTACIÓN E INFORMATICA



PLAN DE PROYECTO

Asignatura: Proyecto I

Alumnos: Bravo, Axl

Gaete, Jeremy

Gavia, Scarlet

Zúñiga Romo, Sebastián

Profesores: Ricardo Valdivia

Diego Aracena

ARICA - CHILE

2018

Historial de Cambios

Fecha	Versión	Descripción	Auto(es)
9/09/2018	1.0	Informe I finalización	Sebastián Zuñiga
04/10/2018	1.1	Modificación informe -Restricciones -Canta Gantt -	Sebastián Zuñiga
04/10/2018	2.0	Agregación de puntos 5, 6, 7 y 8 del Informe II	Sebastián Zuñiga
20/10/2018	2.1	Realización de la implementación.	Axl Bravo
22/10/2018	2.2	Agregación de resultados 7.1 y 7.2	Scarlet Gavia
23/10/2018	2.3	Análisis y diseño	Sebastián Zuñiga
22/11/2018	2.4	7. Descripción de las Pruebas realizadas y resultados de las pruebas.	Scarlet Gavia Sebastián Zuñiga

Tabla de contenidos

1. Panorama General	1
1.1. Introducción (contexto)	1
1.2. Objetivos General	1
1.3. Objetivos específicos	1
1.4. Restricciones	1
1.5. Entregables	2
2. Organización del Personal	4
2.1. Descripción de Roles	4
2.2. Personal que cumplirá roles	4
2.3. Mecanismo de Comunicación	4
3. Planificación del proyecto	5
3.1. Actividades (nombre, descripción, responsable, producto)	5
3.2. Asignación del tiempo (carta Gantt Redmine)	7
3.3. Personal-rol asignado	7
3.4. Gestión de Riesgos (ver plantilla para el tratamiento de los Riesgos) 8	
4. Planificación de los Recursos	10
4.1. Recursos Hardware y Software requeridos	10
4.1.1. Hardware	10
4.1.2. Software	10
4.2. Estimación de Costos (Hardware, Software, Recursos Humanos) ...	10
5. Análisis – Diseño	12
5.1. Especificación de Requerimientos (incluyendo método/algorithmo considerados para resolver el cubo Rubik).	12
5.1.1. Requisitos Funcionales	12
5.1.2. Requisitos No Funcionales	12
5.2. Arquitectura Propuesta (incluyendo aspectos de comunicación). ...	13
5.3. Diseño de la Interfaz Usuario	14
6. Implementación	17

6.1. Descripción de los programas implementados (entradas, salidas, procesos)	17
6.2. Diagrama de interacción entre programas	21
8. Resultados.....	27
8.1. Estado final del proyecto.....	27
8.2. Conclusiones	27
9. Referencias (estándar IEEE).....	28
Anexo.....	29
Codigo del robot	29

1. Panorama General


1.1. Introducción (contexto)

Desde que el hombre vio la posibilidad de usar máquinas en vez de personas comenzó un desarrollo, fue una investigación una evolución. Aunque el concepto de máquinas automatizadas se remonta a la antigüedad, el robot es el aparato más popular en los últimos tiempos o específicamente en el último siglo, capaz de realizar complejos algoritmos. Nuestra finalidad es demostrar de manera tangible la capacidad del robot con respecto a la resolución de algoritmos, específicamente en un cubo Rubik.


1.2. Objetivos General

- Construir, Desarrollar y programar un robot que sea capaz de ejecutar secuencias de algoritmos de cubo Rubik de forma remota.

1.3. Objetivos específicos

- Realizar el armado del robot. 
- Estudiar los algoritmos de cubo Rubik.
- Analizar los resultados

1.4. Restricciones

- Contar solo con el semestre para hacer el proyecto.
- No encontrar las piezas necesarias  para la construcción del robot.
- Lenguaje de programación Python.

1.5. Entregables

Identificación Entregable	Descripción entregable	Fecha de entrega
Bitácora I	Reporte semanal de tareas	16 de agosto de 2018
Bitácora II	Reporte semanal de tareas	23 de agosto de 2018
Bitácora III	Reporte semanal de tareas	30 de agosto de 2018
Informe I	Entrega informe I	12 de agosto de 2018
Presentación I	Entrega de Presentación I	12 de agosto de 2018
Redmine	Actualización de la wiki	20 de agosto de 2018
Bitácora IV	Reporte semanal de tareas	6 de septiembre de 2018
Bitácora V	Reporte semanal de tareas	13 de septiembre de 2018
Bitácora VI	Reporte semanal de tareas	27 de septiembre de 2018
Bitácora VII	Reporte semanal de tareas	4 de octubre de 2018
Bitácora VIII	Reporte semanal de tareas	18 de octubre de 2018
Informe II	Entrega Informe II	25 de octubre de 2018
Presentación II	Entrega Presentación II	25 de octubre de 2018
Bitácora IX	Reporte semanal de tareas	25 de octubre de 2018
Bitácora X	Reporte semanal de tareas	1 de noviembre de 2018

Bitácora XI	Reporte semanal de tareas	8 de noviembre de 2018
Bitácora XII	Reporte semanal de tareas	15 de noviembre de 2018
Bitácora XIII	Reporte semanal de tareas	22 de noviembre de 2018
Informe II de avance	Entrega del Informe II de avance	22 de noviembre de 2018

2. Organización del Personal

2.1. Descripción de Roles

Rol	Descripción
Jefe de grupo	Es aquel capaz de tomar decisiones en momentos de alta tensión además de ejercer de líder en ciertos casos.
Programador	Es aquella persona que escribe el código para la adaptación de los algoritmos Rubik.
Diseñador	Es aquel capaz de armar el robot y realizar presentaciones.
Secretario	Es aquella persona capaz de la construcción y redacción del informe

2.2. Personal que cumplirá roles

Actividad	Responsable	Involucrados
Documentación del proyecto	Sebastián Zuñiga	Sebastián Zuñiga Jeremy Gaete
Ensamblado del robot	Scarlet Gavia	Jeremy Gaete Axl Bravo Scarlet Gavía
Trabajo de código	Axl Bravo	Axl Bravo Jeremy Gaete Scarlet Gavia

2.3. Mecanismo de Comunicación

- Cuentas en redes sociales Grupo WhatsApp del proyecto

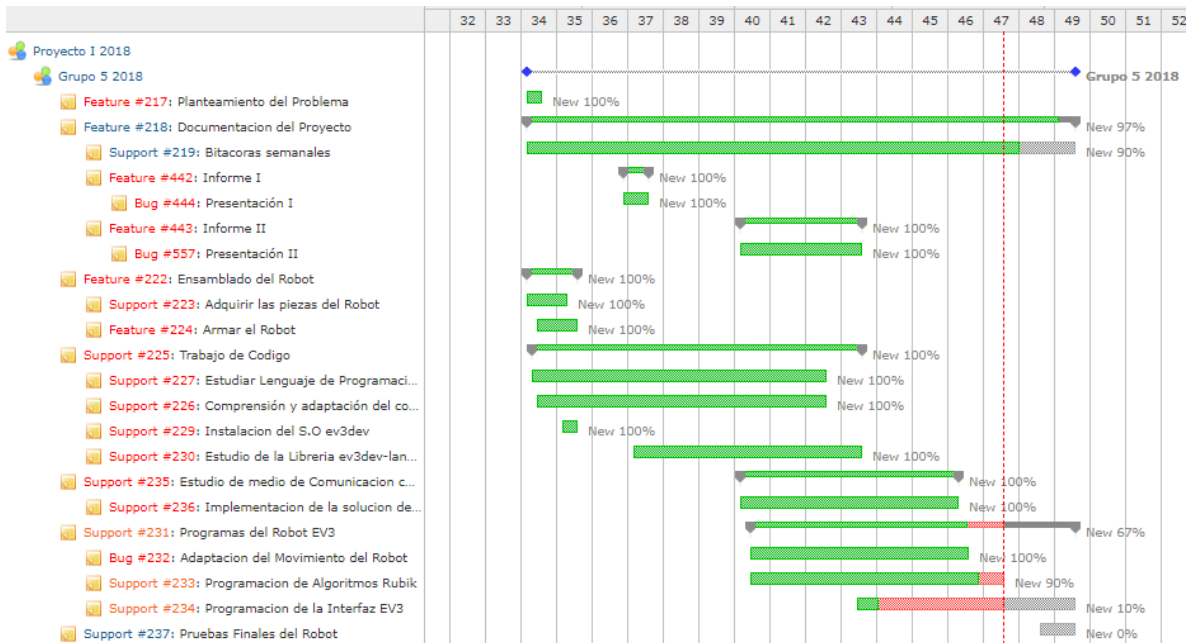
3. Planificación del proyecto

3.1. Actividades (nombre, descripción, responsable, producto)

Nombre	Descripción	Responsable	Producto
1. Planteamiento del Problema			
2. Documentación del Proyecto	Trabajo en el plan de proyecto	Sebastián Zuñiga	Informe I
2.1. Bitácoras semanales	Actualizar Bitácoras cada semana	Jeremy Gaete	Bitácoras
3. Ensamblado de Robot			
3.1. Adquirir piezas del Robot		Scarlet Gavia	
3.2. Armar Robot	Comienza el Armado del robot	Axl Bravo	Construcción del robot
4. Trabajo de Código	Programación del robot		
4.1. Estudiar Lenguaje de programación	Estudio del lenguaje Python	Axl Bravo	Completar 1° etapa de programación
4.2. Comprensión y adaptación del código de mind Cuber	Estudio y modificación del código mind Cuber	Jeremy Gaete	
4.3. Estudio de la librería	Plugin de Visual Studio	Jeremy Gaete	

ev3dev-lang-python			
5. Programas del robot			
5.1. Adaptación del Movimiento del Robot	Programar movimiento para que haga lo deseado	Jeremy Gaete	Seguir con la programación
5.2. Programación de Algoritmos Rubik	Realizar los movimientos para generar los algoritmos de cubo Rubik	Scarlet Gavia	Realizar los últimos cambios al robot
5.3. Programación de la Interfaz EV3		Scarlet Gavia	Interfaz gráfica terminada
6. Implementación de la solución de comunicación remota		Jeremy Gaete	
6.1. Pruebas finales del robot	Hacer pruebas finales al robot	Axl Bravo	Finalizar el proyecto con el robot terminado

3.2. Asignación del tiempo (carta Gantt Redmine)



Fuente: (Carta Gantt, 22 de noviembre de 2018)

3.3. Personal-rol asignado

(Carta Gantt)

El equipo consta con:

- 1 jefe de grupo, encargado de liderar y asistir al resto del Equipo (Jeremy Gaete).
- 1 secretario, encargado del informe (Sebastián Zuñiga).
- 1 programador, en cargado de la programación del robot (Axl Bravo).
- 1 diseñador, encargado de lo que es la parte de construcción del robot y de PowerPoint (Scarlet Gavia).

3.4. Gestión de Riesgos (ver plantilla para el tratamiento de los Riesgos)

1. CATASTRÓFICO
2. CRÍTICO
3. MARGINAL
4. DESPRECIABLE

Riesgo	Probabilidad de Ocurrencia (%)	Nivel de impacto	Acciones Remediales
Falta de personal	20	2	Se redistribuirán las tareas para alivianar la carga que implica la falta de un integrante del equipo.
Inexperiencia en programación	25	2	Se deberá tomar más tiempo para el aprendizaje del mismo.
Lentitud en la toma de decisiones	10	3	El jefe de grupo tomara las decisiones finales en caso de duda.
Baja motivación	25	2	Se deberá animar al compañero en caso de que haya desanimo.
Accidentes/Enfermedades	20	3	Se redistribuirán cargos.

Oposición comunitaria	20	1	Se volverá a discutir los temas o se hará lo que el jefe de grupo decida en otro caso.
Falta de servicios básicos entregados	15	3	Se dará aviso al encargado en caso de que exista dicha falta.
Irresponsabilidad del personal	20	2	La persona será amonestada posteriormente.
Indisponibilidad de las herramientas de desarrollo	10	3	Se consultara con el encargado del lugar para buscar una solución
Perdida de piezas del robot	10	4	Se hablará el problema como grupo y si se necesitaran mas piezas se consultará al encargado

4. Planificación de los Recursos

4.1. Recursos Hardware y Software requeridos

4.1.1. Hardware

- Robot EV3
- Piezas lego para la construcción del robot
- 1 notebook para la instalación y programación del robot
- Cubo Rubik



4.1.2. Software

- Python
- Visual Studio Code.
- Windows

4.2. Estimación de Costos (Hardware, Software, Recursos Humanos)

Se ha desarrollado como equipo un plan de costos aproximado, que reflejó los gastos que solvento el equipo.




Elemento	Detalle	Costo por persona	Costo en CLP
Cubo Rubik	Cubo Rubik de 6 caras 3x3	1500	5.500
Robot EV3	Lego Mindstorms EV3		490.209
Sueldo Coordinador de grupo	Ganancia mensual del Coordinador		1.500.000
Sueldo secretario	Sueldo mensual del secretario		400.000
Sueldo programador	Sueldo mensual programador		700.000

Sueldo Diseñador	Sueldo mensual diseñador		450.000
Movilización	Costo del uso del microbús diario	260– 800 	1.040 – 3.400
Total(mensual)			3.549.109
Total(semestre)			17.745.545



5. Análisis – Diseño

5.1. Especificación de Requerimientos (incluyendo método/algoritmo considerados para resolver el cubo Rubik).

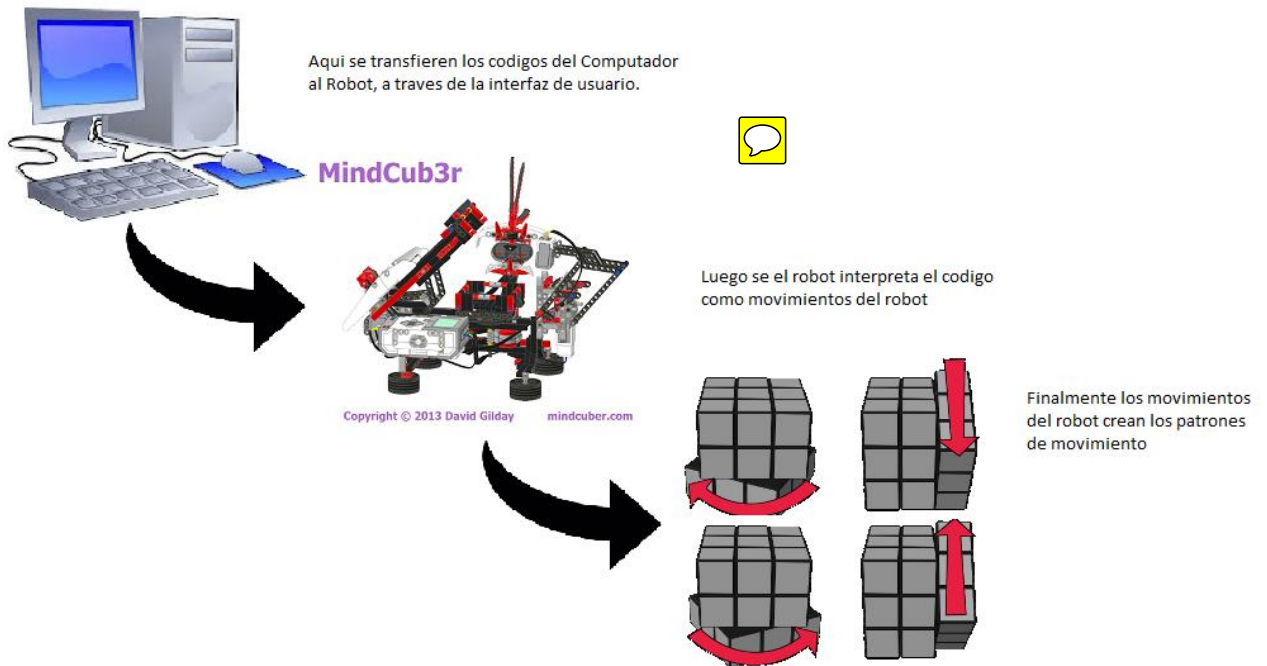
5.1.1. Requisitos Funcionales

NOMBRE	DESCRIPCIÓN DEL REQUISITO
Comunicación	Tendrá un menú de opciones necesarias para realizar  movimientos básicos además de los algoritmos  .
El Robot	Podrá armar el cubo mediante los algoritmos.  .

5.1.2. Requisitos No Funcionales

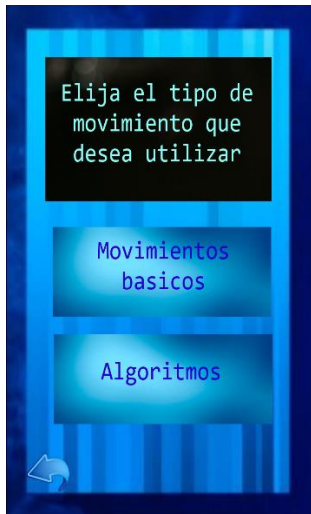
NOMBRE	DESCRIPCION DE REQUISITO
Tiempo de ejecución	Cada movimiento deberá ejecutarse en un tiempo estimado  .
Manual de usuario	El robot debe contar con su manual de usuario
Interfaz grafica	Debe disponer de una Interfaz Grafica  .

5.2. Arquitectura Propuesta (incluyendo aspectos de comunicación).



5.3. Diseño de la Interfaz Usuario

Bosquejo de la Interfaz de usuario.



Tenemos 2 opciones:
-Presionar movimientos básicos que estos son los conocidos como "L R U D B F"
-Presionar algoritmos de movimientos que estos son una combinación de movimientos básicos.
Esto nos abrirá 2 opciones

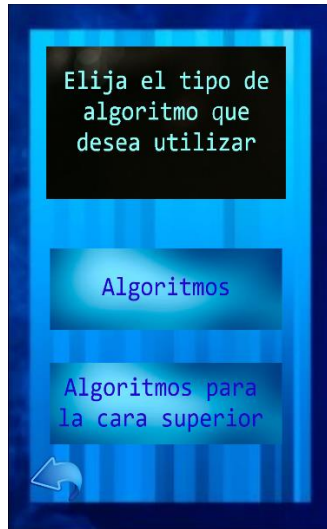
Primera opción:
Movimientos básicos



Tenemos nuevamente 2 opciones:

-Algoritmo para la cara superior.

-Cambiar las aristas o vértices.



Aquí tenemos 2 opciones de nuevo:

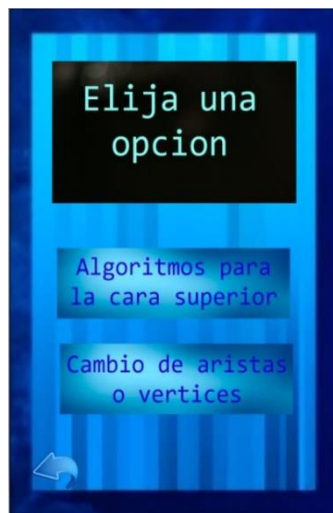
-Algoritmos.

-Algoritmos para la cara superior.

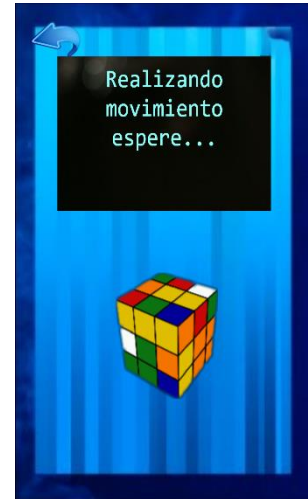
Al presionar "Algoritmos" nos da una lista de algoritmos el cual debemos elegir y después presionar ejecutar.



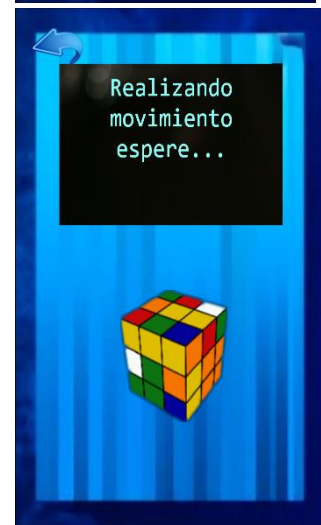
Al presionar "Algoritmos para la cara superior" tendremos 2 opciones.



Quando elegimos la opción "Algoritmos para la cara superior" nos saldrá una lista de algoritmos para armar completa la cara superior del cubo.



Quando elegimos la opción "Cambio de esquinas y aristas" nos da algoritmos para cambiar las esquinas y aristas de la cara superior del cubo.



6. Implementación

6.1. Descripción de los programas implementados (entradas, salidas, procesos)

Primeramente, comenzaremos con las funciones de movimiento principales, dichas funciones de movimiento son las más básicas, estas son por ejemplo rotar la base a la izquierda o derecha, con o sin la garra y cambiar de cara.

Funciones de movimiento principal:

`def giro_Der_G():` Función que permite girar la base en sentido horario con la garra encima.

`def giro_Der():` Función que permite girar la base en sentido horario, sin la garra.

`def giro_Izq_G():` Función que permite girar la base en sentido anti horario con la garra encima.

`def giro_Izq():` Función que permite girar la base en sentido anti horario, sin la garra.

`def g_subir():` Esta función sirve para levantar la garra, esta posición es la inicial para todos los movimientos.

`def g_bajar():` Esta función se utiliza para bajar la garra, con esta función es importante para poder realizar los cambios de cara o giros de base.

def cambio_cara(): Con esta función podremos cambiar de cara en el cubo, es decir, si el cubo tiene como posición inicial el color rojo de frente y el color blanco en la parte superior, con esta función lograremos que la cara de color quede en la parte superior.

Movimientos básicos: Estos movimientos son compuestos de los movimientos principales, son utilizados para realizar los movimientos por defecto o estándar del cubo.

Movimientos Básicos

def mov_L(): Función que permite el movimiento de la parte lateral izquierda del cubo hacia arriba (Definición estándar L).

Función compuesta por: def giro_Der(), def g_Bajar(), def cambio_cara(), def giro_Izq().

def mov_LPrima(): Función que permite el movimiento de la parte lateral izquierda del cubo hacia abajo (Definición estándar L').

Función compuesta por: def giro_Der(), def g_Bajar(), def cambio_cara(), def giro_Izq_G(), def giro_Izq().

def mov_R(): Función que permite el movimiento de la parte lateral derecha del cubo hacia arriba (Definición estándar R).

Función compuesta por: def giro_Izq(), def g_Bajar(), def cambio_Cara(), def giro_Izq_G(), def giro_Der().

def mov_RPrima(): Función que permite el movimiento de la parte lateral derecha del cubo hacia abajo (Definición estándar R').

Función compuesta por: def giro_Izq(), def cambio_Cara(), def g_Bajar(), def giro_Der_G(), def giro_Der(),

def mov_U(): Función que permite girar la parte superior de la cara frontal en sentido horario (Definición estándar U).

Función compuesta por: def cambio_Cara(), def g_Bajar(), def giro_Izq_G().

def mov_UPrima(): Función que permite girar la parte superior de la cara frontal en sentido anti horario (Definición estándar U').

Función compuesta por: def cambio_Cara(), def g_Bajar(), def giro_Der_G()

def mov_D(): Cumple la misma función que def giro_Izq_G() (definición estándar D)

def mov_DPrima(): Cumple la misma función que def giro_Der_G() (definición estándar D')

def mov_front(): Función que permite el movimiento de la cara frontal en sentido horario (definición estándar F)

Función compuesta por: def giro_Izq(), def g_Bajar(), def cambio_Cara(), def giro_Izq_G(), def g_Subir(), def giro_Der()

def mov_frontPrima(): Función que permite el movimiento de la cara frontal en sentido anti horario (definición estándar F')

Función compuesta por: def giro_Izq(), def g_Bajar(), def cambio_Cara(), def giro_Der_G(), def g_Subir(), def giro_Der()

def mov_backPrima(): Función que permite el movimiento de la cara trasera en sentido anti horario (definición estándar B')

Función compuesta por: def g_Baja(), def cambio_Cara(), def g_Bajar(), def giro_Der_G(), def g_Subir().

def mov_back(): Función que permite el movimiento de la cara trasera en sentido horario (definición estándar B)

Función compuesta por: def g_Bajar(), def cambio_Cara(), def giro_Izq_G(), def g_Subir().

Movimientos complejos: Algoritmos utilizados por gente experimentada que se utilizan para resolver el cubo de una forma más eficaz y eficiente. Estos movimientos son compuestos de los movimientos básicos.

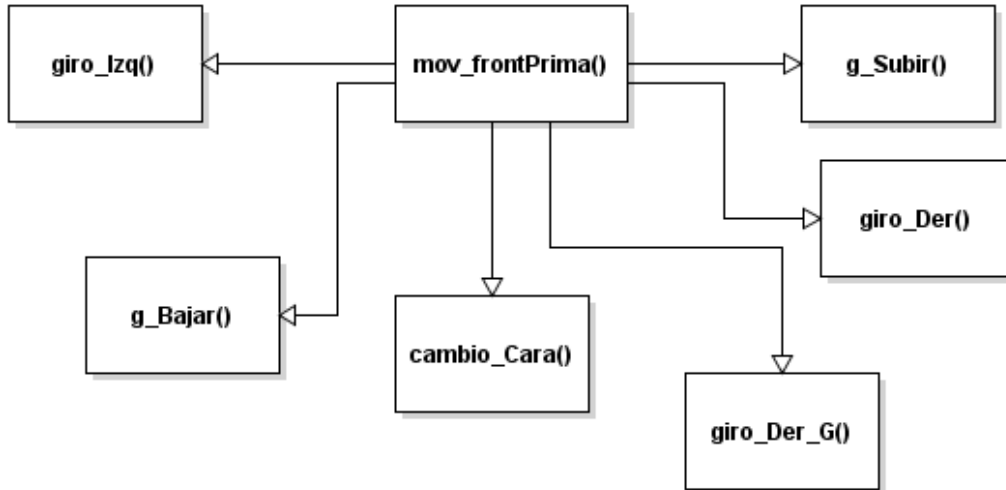
Movimientos complejos

def sexyMove(): Función que permite el movimiento más común llamado sexy move.

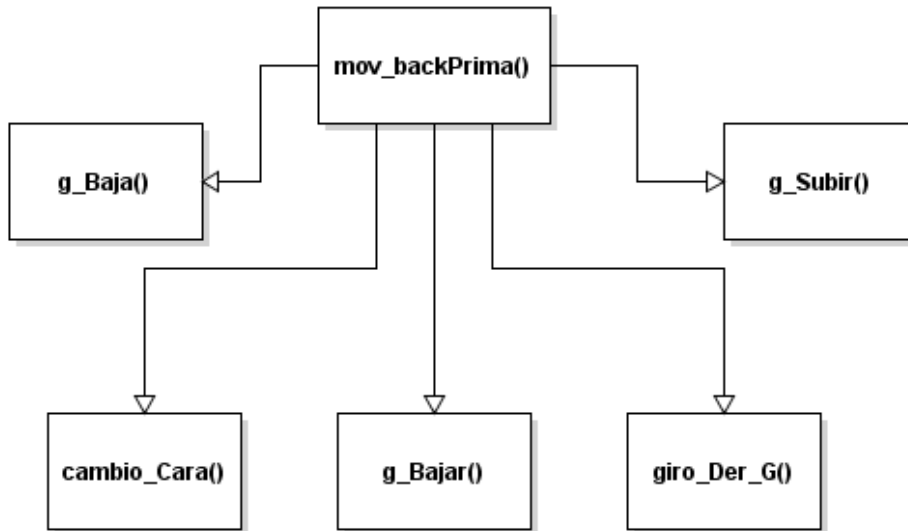
Función compuesta por: def mov_R(), def mov_U(), def mov_RPrima(), mov_UPrima().

6.2. Diagrama de interacción entre programas

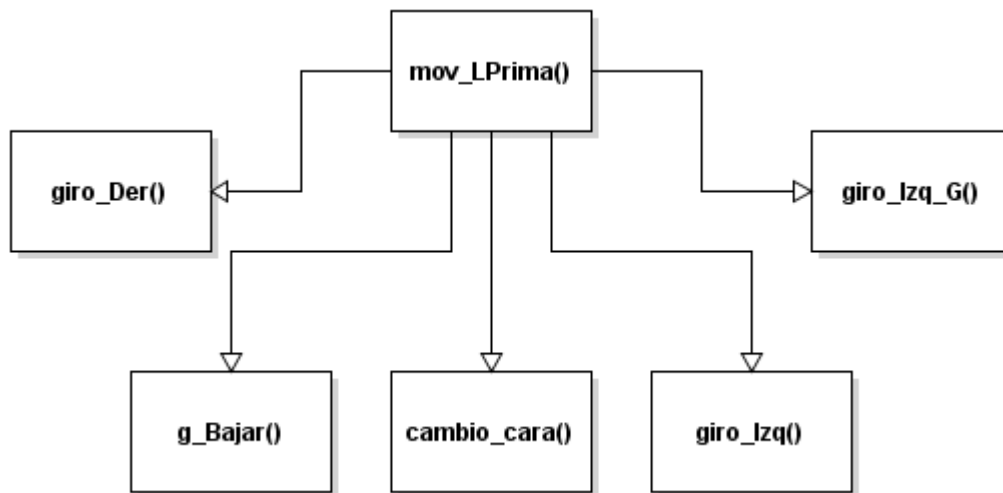
Mov_frontPrima(): (Movimiento Frontal Inverso)



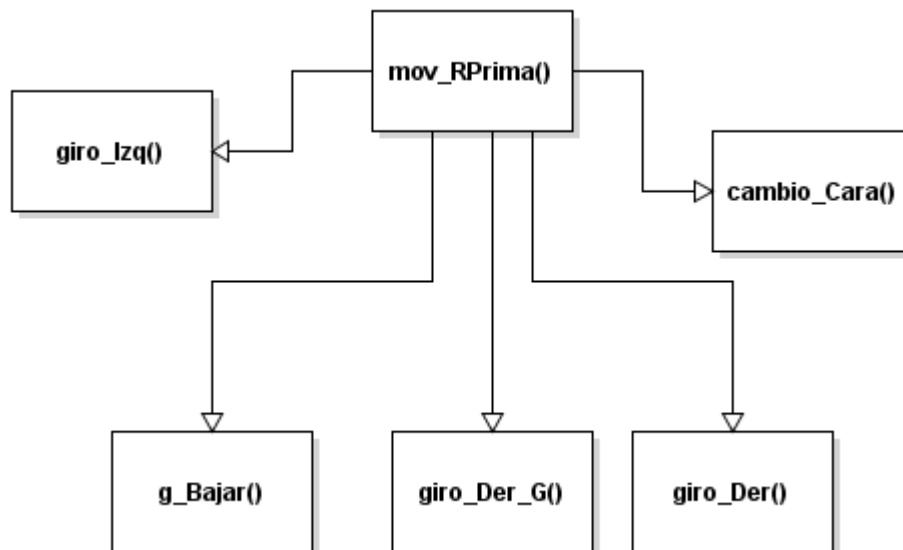
Mov_backPrima(): (Movimiento hacia atrás inverso)



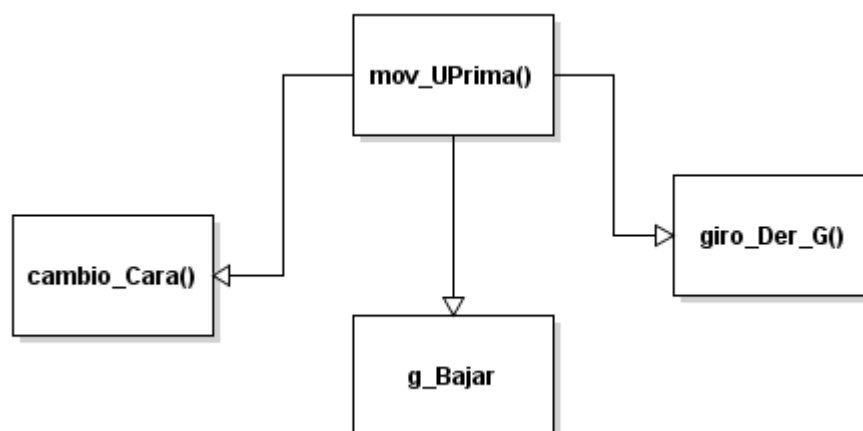
Mov_LPrima(): (Movimiento Izquierda Inverso)



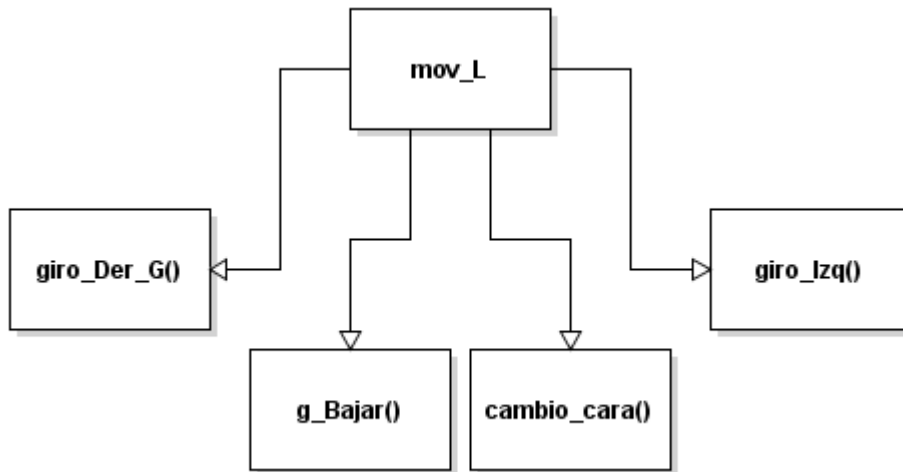
Mov_RPrima(): (Movimiento Derecha Inverso)



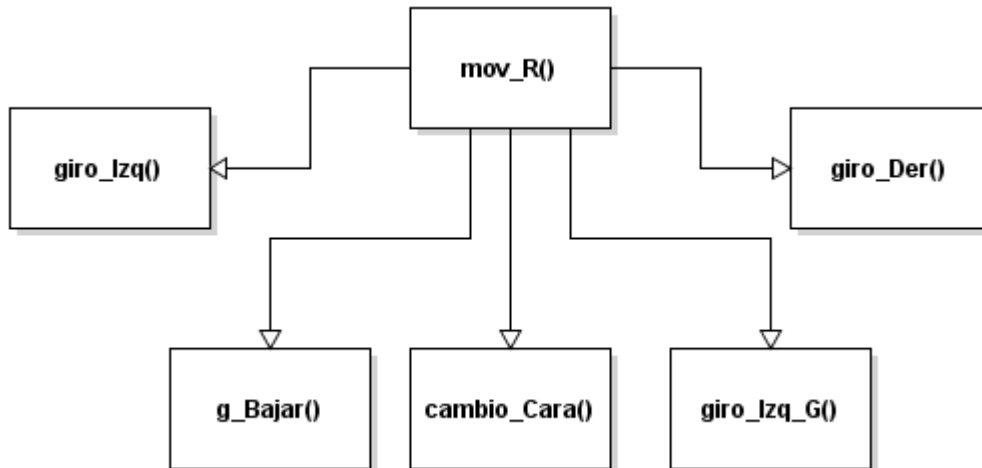
Mov_UPrima(): (Movimiento Cara Superior Inversa)



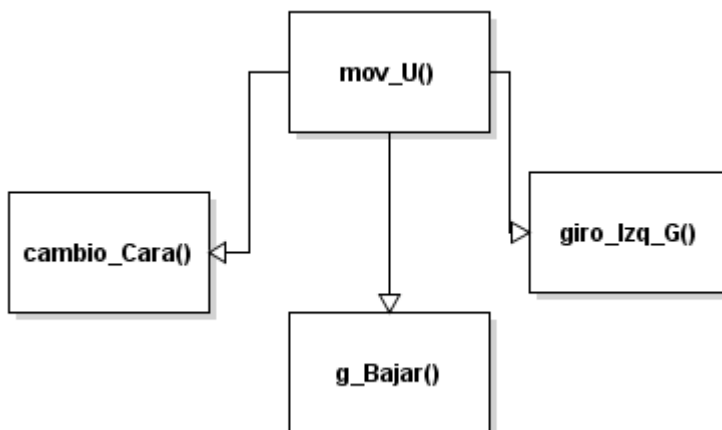
Mov_L(): (Movimiento Izquierda)



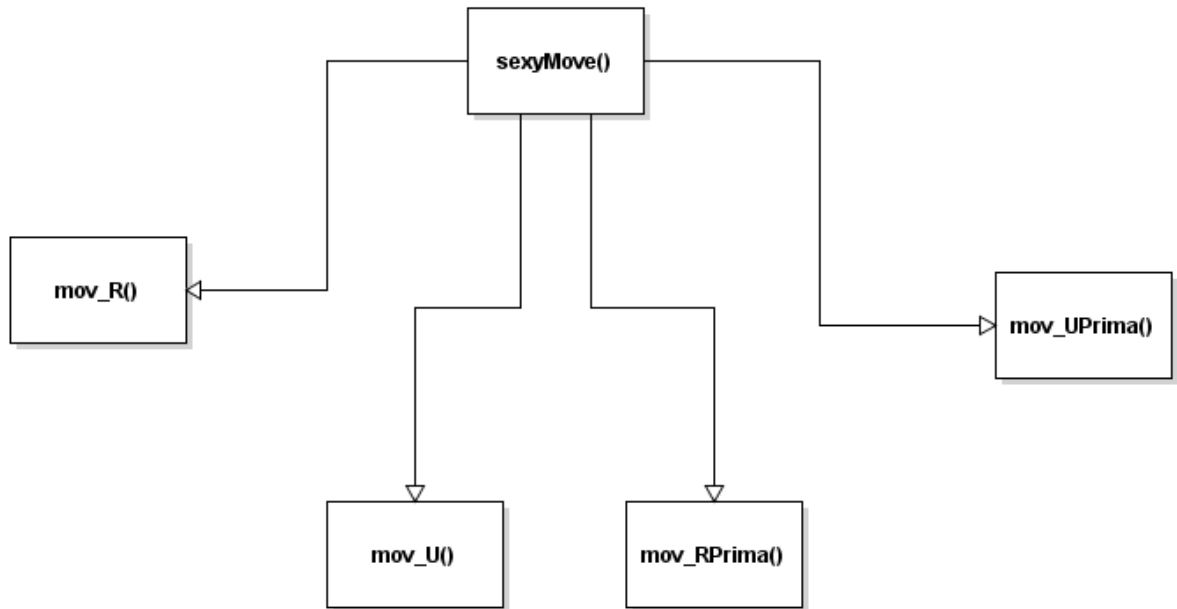
Mov_R(): (Movimiento Derecha)



Mov_U(): (Movimiento Cara superior)



SexyMove(): (Movimiento Sexy)



7. Pruebas

7.1. Descripción de las pruebas realizadas

- Prueba de conexión: se probó la conexión entre el robot y el computador
- Prueba de armado: Se probó mediante códigos al armado del robot para que este no se rompa al ser utilizado.
- Prueba de giros: Se probaron los giros para cuadrar la cantidad de grado por cada giro.
- Pruebas básicas: aquí se prueban los movimientos básicos como son: "L", "U", "R", "B", "D", "F".
- Prueba sexy move: Se probó el sexy move ya que este está formado por diferentes movimientos básicos.
- Prueba de algoritmos implementados: se probó la combinación de movimientos básicos para ver si los giros cuadraban y no había problema con estos.

7.2. Resultados de las pruebas

<i>Nombre</i>	<i>Resultado</i>
<i>Prueba de conexión</i>	La conexión con el robot estuvo bien, el único problema fue que el robot no nos recibía el código
<i>Prueba de armado</i>	No tuvimos problemas con el armado del cubo, con la base si tuvimos un pequeño problema
<i>Prueba de giros</i>	Los giros fueron calibrados para que cada vez que gire este cambie solo una vez la cara
<i>Pruebas básicas</i>	Las pruebas de los movimientos básicos estuvieron bien no hubo ningún tipo de problema
<i>Prueba de sexy move</i>	Ocurría una des calibración al momento de realizar más de un movimiento básico.
<i>Prueba de algoritmos</i>	El robot realizó bien los algoritmos, el único error fue que se des calibraron los giros, a veces giraban de más o les faltaba girar.

8. Resultados

8.1. Estado final del proyecto

Nos encontramos en la realización de los algoritmos necesarios para que el robot realice movimientos como los que son el giro del cubo, girar lo en su eje y además de realizar el cambio de cara del cubo Rubik.

8.2. Conclusiones

Para finalizar podrías decir que con esto hemos aprendido a usar el lenguaje de programación Python, con algunas librerías en específico, aprendimos a crear interfaz en Python y aplicar todo eso a el uso del robot ev3dev, creando así un robot que haga algoritmos para la resolución del cubo Rubik.

El robot tiene 12 movimientos básicos y 6 algoritmos para ayudar a armar el cubo, también tiene algoritmos para el cambio de aristas y esquinas de la base superior, con la finalidad de facilitar el armado de cubo a las personas

8.3. Trabajo a futuro

A futuro queremos mejorar nuestra interfaz gráfica actualizando la, además de agregar más algoritmos y movimientos básicos como son : “E”, “E’ ”, ”S”, “S’ ”, “M”, “M’ ”, ”LW” y “LW’ “, y agregar el sensor de movimiento para que el robot sea capaz de armar el cubo autónomamente, además de convertir los códigos más eficientes para que los movimientos se realicen más velozmente, también queremos buscar la manera de utilizar o configurar el robot para otros tipos de cubo.

9. Referencias (estándar IEEE)



<http://mindcuber.com/> (Recuperado el 14 de agosto de 2018)

<https://www.ev3dev.org/docs/getting-started/> (recuperado el 6 de septiembre de 2018).

<https://www.youtube.com/watch?v=cqtRqsl6xMc> (Recuperado el 6 de septiembre de 2018).

<https://www.lego.com/es-es/mindstorms/apps/ev3-programmer-app> (Recuperado el 28 de agosto de 2018).

Anexo

Código del robot



```
#!/usr/bin/env: python3

import ev3dev.ev3 as ev3
from time import sleep

m = ev3.LargeMotor('outB')
l = ev3.LargeMotor('outA')

def giro_Der_G(): #Mover base con Garra a la Derecha
    m.run_timed(time_sp = 500, speed_sp = 469)
    sleep(1)
    m.run_timed(time_sp = 500, speed_sp = -78)

def giro_Der(): #Mover base sin Garra a la Derecha
    m.run_timed(time_sp = 504, speed_sp = 355)
    sleep(1)

def giro_Izq_G(): #Mover base con garra a la Izquierda
    m.run_timed(time_sp = 500, speed_sp = -469)
    sleep(1)
    m.run_timed(time_sp = 502, speed_sp = 90)

def giro_Izq(): #Mover base sin garra a la Izquierda
    m.run_timed(time_sp = 506, speed_sp = -355)
    sleep(1)

def g_Bajar(): #Devolver garra cuando esta arriba
```

```

l.run_timed(time_sp = 300, speed_sp = 250)
sleep(0.5)
#l.run_timed(time_sp = 450, speed_sp = -360)

def cambio_Cara(): #Cambio de cara conservando la garra arriba (NO
EDITAR, FUNCIONA BIEN)
    l.run_timed(time_sp = 300, speed_sp = 250)
    sleep(0.5)
    l.run_timed(time_sp = 450, speed_sp = -360)

def g_Subir(): #Levantar garra
    l.run_timed(time_sp = 300, speed_sp = -250)

def mov_L():
    giro_Der()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    giro_Der_G()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()

```

```
sleep(1)
cambio_Cara()
sleep(1)
g_Bajar()
sleep(1)
cambio_Cara()
sleep(1)
giro_Izq()
sleep(1)
```

```
def mov_LPrima():
```

```
    giro_Der()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    giro_Izq_G()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
```

```
cambio_Cara()  
sleep(1)  
giro_Izq()  
sleep(1)  
  
def mov_R():  
    giro_Izq()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    giro_Izq_G()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    giro_Der()  
  
def mov_RPrima():
```

```
giro_Izq()  
sleep(1)  
cambio_Cara()  
sleep()  
g_Bajar()  
sleep(1)  
giro_Der_G()  
sleep(1)  
cambio_Cara()  
sleep(1)  
g_Bajar()  
sleep(1)  
cambio_Cara()  
sleep(1)  
g_Bajar()  
sleep(1)  
cambio_Cara()  
sleep(1)  
giro_Der()  
sleep(1)
```

```
def mov_U():  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()
```

```
sleep(1)
giro_Izq_G()
sleep(1)
cambio_Cara()
sleep(1)
g_Bajar()
sleep(1)
cambio_Cara()
sleep(1)
g_Bajar()
sleep(1)

def mov_UPrima():
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    giro_Der_G()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
```

```
g_Bajar()  
sleep(1)  
  
def mov_D():  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    giro_Izq_G()  
    sleep(1)  
    g_Subir()  
    sleep(1)  
  
def mov_DPrima():  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    giro_Der_G()  
    sleep(1)  
    g_Subir()  
    sleep(1)  
  
def mov_Front():  
    giro_Izq()  
    sleep(1)  
    giro_Izq()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()
```

```
sleep(1)
giro_Izq_G()
sleep(1)
g_Subir()
sleep(1)
giro_Der()
sleep(1)
giro_Der()
sleep(1)
g_Bajar()
sleep(1)
cambio_Cara()
sleep(1)
```

```
def mov_FrontPrima():
```

```
    giro_Izq()
    sleep(1)
    giro_Izq()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    giro_Der_G()
    sleep(1)
    g_Subir()
    sleep(1)
```



```
giro_Der()  
sleep(1)  
giro_Der()  
sleep(1)  
g_Bajar()  
sleep(1)  
cambio_Cara()  
sleep(1)
```

```
def mov_BackPrima():
```

```
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    giro_Der_G()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()  
    sleep(1)  
    cambio_Cara()  
    sleep(1)  
    g_Bajar()
```

```
    sleep(1)
    g_Subir()
    sleep(1)

def mov_Back():
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    giro_Izq_G()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    cambio_Cara()
    sleep(1)
    g_Bajar()
    sleep(1)
    g_Subir()
    sleep(1)

def sexyMov():
```

mov_R()

sleep(1)

mov_U()

sleep(1)

mov_RPrima()

sleep(1)

mov_UPrima()

sleep(1)

sexyMov()