

GRUPO 5 - Feature #5169

Fase 1

10/17/2025 09:22 PM - Franco Churata

Status:	In Progress	Start date:	09/22/2025
Priority:	High	Due date:	10/24/2025
Assignee:		% Done:	86%
Category:		Estimated time:	0.00 hour
Target version:		Spent time:	2.00 hours
Description Se elige el problema en el cual el proyecto se basará; en este caso, el grupo seleccionó el problema del brazo robótico, cuyo objetivo es manipular objetos mediante un sistema automatizado construido con piezas de LEGO. El proyecto busca lograr la mayor precisión y eficiencia en los movimientos del brazo, optimizando su programación y diseño mecánico para realizar tareas como levantar, mover y colocar objetos.			
Subtasks:			
Feature # 4903: Investigación			Resolved
Feature # 5130: Análisis de modelos previos del Brazo Robótico			Resolved
Feature # 5131: Verificación de compatibilidad de piezas			Resolved
Feature # 5237: Elección del Modelo Final			Resolved
Feature # 5008: Codificación			In Progress
Feature # 5140: Programación de movimientos simples con el entorno de LEGO			Resolved
Feature # 5141: Familiarización con el Software			Resolved
Feature # 5143: Codificación con Python			In Progress
Feature # 5220: Codificación con Bloques			Resolved
Feature # 5232: Optimización del código			New
Feature # 5175: Asignación de roles			Resolved
Feature # 5198: Documentación			Resolved
Feature # 5133: Registro de bitácoras			Resolved
Feature # 5222: Avance del Informe			Resolved
Feature # 5227: Informe 1			Resolved
Feature # 5204: Ensamble			Resolved
Feature # 5136: Montaje de la base estructural			Resolved
Feature # 5137: Conexión de cables y componentes eléctricos.			Resolved
Feature # 5138: Optimización del Robot			Resolved
Feature # 5233: Pruebas con el Robot			New
Feature # 5238: Montaje del brazo			Resolved

History

#1 - 10/17/2025 09:23 PM - Franco Churata

- % Done changed from 0 to 70

#2 - 10/17/2025 09:25 PM - Franco Churata

- Start date changed from 10/17/2025 to 09/22/2025

#3 - 10/17/2025 10:50 PM - Franco Churata

- Status changed from New to In Progress