

### Grupo 3 - Armado de robot

Estimated time: 74.0 Spent time: 33.0

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Updated	Assignee
<b>None (20)</b>						
Estimated time: 74.0 Spent time: 33.0						
31	Feature	New	High	Armado del robot	09/14/2017 09:57 AM	Gabriel Martinez
Se arma el robot						
34	Feature	New	High	Elaboracion avance de informe 1	09/14/2017 10:16 AM	Huber Ticona
35	Feature	New	Urgent	Elaboracion de presentacion 1	09/14/2017 10:15 AM	
36	Feature	New	Normal	Programacion del robot	10/22/2017 06:36 PM	Jorge Fernandez
45	Feature	New	Normal	Comunicarse Remotamente con el robot	10/31/2017 08:05 AM	
46	Feature	New	High	Elaboracion de informe Final	11/20/2017 10:53 PM	
75	Feature	New	High	Elaboracion presentación 2	10/22/2017 06:35 PM	
76	Feature	New	Normal	Elaboracion avance de informe 2	10/22/2017 06:36 PM	Gabriel Martinez
Se agregan los avances, para el informe 2						
77	Feature	New	Normal	Pruebas del robot	10/18/2017 07:29 PM	
79	Feature	New	High	Elaboracion de presentacion final	11/28/2017 10:34 PM	
81	Feature	New	Normal	Manual de Usuario	11/14/2017 08:54 AM	
90	Feature	New	Normal	Prueba de movimiento	10/18/2017 07:29 PM	Rodrigo González
91	Feature	New	Normal	Añadir movimiento	10/18/2017 07:29 PM	Jorge Fernandez
94	Feature	New	Normal	Probar creación de patrones	10/18/2017 07:28 PM	Jorge Fernandez
115	Feature	New	Normal	Analisis de requerimientos para conexion remota	11/27/2017 05:13 PM	
En este apartado se analizaran los requerimientos indispensables para ver si es necesario la elaboracion de una aplicación.						
184	Feature	New	Normal	Programacion de Patrones	10/21/2017 05:12 PM	Jorge Fernandez
Se debe programar los movimientos respectivos para el armado de un patron determinado.						
185	Feature	New	Normal	Creacion de Patron personalizado	10/22/2017 06:36 PM	
Se hará un patron personalizado						
196	Feature	New	Urgent	Diseño Final Conexion remota	11/14/2017 09:14 AM	
197	Bug	New	Normal	Adaptación del codigo segun requerimientos de conexion remota	11/14/2017 09:16 AM	
Para que sea posible la conexion remota sin problemas, es necesario realizar una modificación en el codigo fuente de los patrones en nxc, de esta manera se logrará una conexion remota sin problemas.						
198	Bug	New	Normal	Mejora Movimientos del robot	11/27/2017 05:13 PM	
Se estan mejorando los movimientos del robot, el diseño del robot presenta algunos defectos que hacen que durante la ejecucion del robot se presenten problemas, el sub grupo conformado por Gabriel y Rodrigo Esta trabajando en esa pa						