

GRUPO 5 - Issues

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
5441	Feature	New	High	Informe 2		10/20/2025 09:19 AM
5238	Feature	Resolved	Normal	Montaje del brazo		10/17/2025 10:50 PM
5237	Feature	Resolved	Normal	Elección del Modelo Final		10/17/2025 10:47 PM
5236	Feature	Resolved	Normal	Creación del repositorio		10/17/2025 10:52 PM
5235	Feature	In Progress	Normal	Uso de Github	Joaquin Quezada	10/17/2025 10:40 PM
5233	Feature	New	Normal	Pruebas con el Robot		10/17/2025 10:35 PM
5232	Feature	New	High	Optimización del código	Benjamin Aguilera	10/17/2025 10:33 PM
5227	Feature	Resolved	High	Informe 1		10/17/2025 10:31 PM
5222	Feature	Resolved	Normal	Avance del Informe	Franco Churata	10/17/2025 10:31 PM
5220	Feature	Resolved	Normal	Codificación con Bloques	Joaquin Quezada	10/17/2025 10:42 PM
5204	Feature	Resolved	Normal	Ensamble	Brayan Palacios	10/17/2025 10:35 PM
5198	Feature	Resolved	High	Documentación		10/17/2025 10:30 PM
5183	Feature	New	High	Fase 2		10/20/2025 09:19 AM
5175	Feature	Resolved	High	Asignación de roles		10/17/2025 09:57 PM
5169	Feature	In Progress	High	Fase 1		10/17/2025 10:50 PM
5143	Feature	In Progress	High	Codificación con Python		10/17/2025 10:06 PM
5141	Feature	Resolved	Normal	Familiarización con el Software		10/17/2025 10:18 PM
5140	Feature	Resolved	Normal	Programación de movimientos simples con el entorno de LEGO		10/17/2025 10:41 PM
5138	Feature	Resolved	Normal	Optimización del Robot		10/17/2025 10:50 PM
5137	Feature	Resolved	Normal	Conexión de cables y componentes eléctricos.		10/17/2025 10:50 PM
5136	Feature	Resolved	Normal	Montaje de la base estructural	Franco Churata	10/17/2025 10:14 PM
5133	Feature	Resolved	High	Registro de bitácoras		10/17/2025 10:38 PM
5131	Feature	Resolved	High	Verificación de compatibilidad de piezas		10/17/2025 09:56 PM
5130	Feature	Resolved	High	Análisis de modelos previos del Brazo Robótico		10/17/2025 09:56 PM
5008	Feature	In Progress	High	Codificación	Joaquin Quezada	10/17/2025 10:33 PM
4903	Feature	Resolved	High	Investigación		10/17/2025 10:46 PM