

## GRUPO 5

	2026-1				2026-2				2026-3				2026-4				2026-5				2026-6				
	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
Proyecto I 2025																									
GRUPO 5																									
Fase 1																									
Investigación																									
Análisis de modelos previos (...)																									
Verificación de compatibilidad (...)																									
Elección del Modelo Final																									
Asignación de roles																									
Documentación																									
Registro de bitácoras																									
Avance del Informe																									
Entrega Informe 1																									
Ensamblaje																									
Montaje de la base estructural (...)																									
Montaje del brazo																									
Conexión de cables y componentes (...)																									
Pruebas de agarre con el Robot																									
Codificación																									
Familiarización con el Software																									
Programación de movimientos (...)																									
Codificación con Bloques																									
Creación del repositorio en (...)																									
Integración del control inalámbrico																									
Fase 2																									
Reasignación de roles																									
Documentación																									
Registro de Bitácoras																									
Avance del Informe 2																									

Entrega Informe 2	Resolved 100%
Actividades del Brazo Robótico	Resolved 100%
Pruebas de Estabilidad	Resolved 100%
Análisis de límite de Carga (...)	Resolved 100%
Simulación colaborativa con (...)	Resolved 100%
Prueba de Apilamiento	Resolved 100%
Verificación de Límites Angulares	Resolved 100%
Reensamblaje	Resolved 100%
Modificación de la Base	Resolved 100%
Revisión de las Articulaciones	Resolved 100%
Ajuste de piezas de la Garra	Resolved 100%
Asegurar componentes sensibles	Resolved 100%
Visualizar tiempo de Agarre	Resolved 100%
Codificación	Resolved 100%
Investigación de migración (...)	Resolved 100%
Instalación de librerías en (...)	Resolved 100%
Codificación con Python	Resolved 100%
Conexión Bluetooth con el (...)	Resolved 100%
Limitar movimiento de las (...)	Resolved 100%
Calibración de Movimiento	Resolved 100%
Creación de la Interfaz	Resolved 100%
Complementar Interfaz con (...)	In Progress 100%
Fase 3	
Ajustes Mecánicos	
Ajuste manual de articulaciones	Resolved 100%
Ajuste de la garra	Resolved 100%
Revisión de fijaciones y ejes	Resolved 100%
Revisión final del montaje	Resolved 100%
Codificación Final del Sistema	In Progress 100%
Corrección de errores detectados	Resolved 100%
Ajuste de parámetros de movimiento	Resolved 100%
Creación del manual de usuario	Resolved 100%
Optimización del código	Resolved 100%
Versión final del programa	Resolved 100%

<b>Pruebas Finales</b> <b>Prueba general del funcionamiento (...)</b> <b>Pruebas de precisión de movimiento</b> <b>Prueba final de funcionamiento (...)</b> <b>Documentación Final</b> <b>Avance del informe 3</b> <b>Entrega Informe 3</b> <b>Presentación y Evaluación</b> <b>Preparación de Presentación</b> <b>Presentación final del Proyecto</b>	<b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b> <b>Resolved 100%</b>
---	--