

Proyecto I 2019 - Issues

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
934	Feature	New	Normal	Realizar la presentacion del final del proyecto.	Angelina Orozco	01/06/2020 07:47 PM
933	Feature	New	Normal	Realizar el informe final del proyecto.	Benjamin Poblete	01/06/2020 07:47 PM
932	Feature	New	Normal	Realizar el manual de usuario.	Benjamin Poblete	12/19/2019 09:39 PM
931	Feature	New	Normal	Realizar el videoclip del robot.	Daniel Ramirez	12/19/2019 09:38 PM
930	Feature	New	Normal	Realizar la documentacion de los codigos.	Angelina Orozco	12/19/2019 09:37 PM
929	Feature	New	Normal	Realizar presentacion del avance de proyecto.	Angelina Orozco	12/19/2019 09:36 PM
928	Feature	New	Normal	Realizar el informe del avance de proyecto.	Benjamin Poblete	12/19/2019 09:35 PM
927	Feature	New	Normal	Realizar la wiki del proyecto.	Benjamin Poblete	01/06/2020 07:47 PM
926	Feature	New	Normal	Realizar la presentacion de la formulacion del proyecto.	Angelina Orozco	12/19/2019 09:33 PM
925	Feature	New	Normal	Realizar el informe de formulacion del proyecto.	Benjamin Poblete	12/19/2019 09:32 PM
924	Feature	New	Normal	Documentacion del proyecto.	Benjamin Poblete	01/06/2020 07:47 PM
923	Feature	New	Normal	Realizar el diseño de la interfaz grafica.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:08 PM
922	Feature	New	Normal	Desarrollar el codigo de la interfaz.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:07 PM
921	Feature	New	Normal	Desarrollar el mecanismo de comunicacion remota con el robot.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:06 PM
920	Feature	New	Normal	Instalar la libreria RPyC en eve3dev/Python.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:05 PM
919	Feature	New	Normal	Investigar sobre la realizacion de una interfaz grafica.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:04 PM
918	Feature	New	Normal	Comunicacion e interfaz grafica del robot.	Gustavo Olivares	12/19/2019 09:08 PM
917	Feature	New	Normal	Calibrar los movimientos del robot (segunda parte).	Angelina Orozco	12/20/2019 11:38 AM
916	Feature	New	Normal	Realizar pruebas de funcionalidad (segunda parte).	Angelina Orozco	12/20/2019 11:38 AM
915	Feature	New	Normal	Calibrar los movimientos del robot (primera parte).	Angelina Orozco	12/19/2019 08:38 PM
914	Feature	New	Normal	Realizar pruebas de funcionalidad (primera parte).	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:37 PM
913	Feature	New	Normal	Programar la rotacion de la garra.	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:35 PM
912	Feature	New	Normal	Investigar la programacion para la rotacion de la garra.	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:33 PM
911	Feature	New	Normal	Programar los movimientos de la garra del robot.	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:33 PM
910	Feature	New	Normal	Investigar la programacion para los movimientos de la garra del robot.	Gustavo Olivares	09/02/2022 06:43 PM
909	Feature	New	Normal	Programar los movimientos basicos del robot.	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:29 PM
908	Feature	New	Normal	Investigar la programacion para los movimientos basicos del robot.	Gustavo Olivares	12/19/2019 08:28 PM
907	Feature	New	Normal	Configuración básica del robot EV3 e Intalación del SO ev3dev.	Angelina Orozco	12/19/2019 08:26 PM
906	Feature	New	Normal	Programacion del robot llamado "R.S.B.A"	Gustavo Olivares	12/20/2019 11:38 AM
905	Feature	New	Normal	Rediseñar el robot (segunda parte).	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:50 PM
904	Feature	New	Normal	Rediseñar el robot (primera parte).	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:50 PM

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
903	Feature	New	Normal	Crear diseño del sistema de rotacion.	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:45 PM
902	Feature	New	Normal	Buscar diseños de rotacion para la garra del robot.	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:41 PM
901	Feature	New	Normal	Diseñar la garra para el robot.	Daniel Ramirez	12/19/2019 07:38 PM
900	Feature	New	Normal	Buscar diseños de garra para el robot.	Benjamin Poblete	12/19/2019 07:35 PM
899	Feature	New	Normal	Crear diseño base del robot "R.S.B.A".	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:30 PM
898	Feature	New	Normal	Diseño del robot llamado "R.S.B.A".	Ernesto Garcia	12/19/2019 07:53 PM
897	Feature	New	Normal	6.2 Presentacion Final		12/16/2019 11:15 PM
896	Feature	New	Normal	6.1 Informe Final		12/16/2019 11:14 PM
894	Feature	New	Normal	2.10 Presentacion n°2		10/17/2019 03:31 AM
893	Feature	New	Normal	presentacion final		01/11/2020 08:28 PM
892	Feature	New	Normal	informe final		01/11/2020 08:27 PM
891	Feature	New	Normal	Presentacion 2		10/16/2019 08:54 PM
889	Feature	Resolved	Normal	2.11 Video	Adolfo Navea	12/18/2019 07:50 PM
887	Feature	New	Normal	Informe 2		10/16/2019 08:53 PM
883	Feature	New	Normal	4.2. Realizar interfaz visual	Mauricio Mamani	12/13/2019 09:11 PM
882	Feature	New	Normal	Wiki	Camila Cerda	01/06/2020 07:35 PM
881	Feature	New	Normal	2.9.2 Material Audiovisual del robot "Crusader Fox"		10/08/2019 08:11 AM
879	Feature	New	Normal	2.9.1 Presentacion Feria vocacional de la UTA		10/01/2019 08:23 AM
878	Feature	New	Normal	2.9 Informe de Avance		10/17/2019 03:09 AM
877	Feature	New	Normal	2.8 Recreacion del codigo		09/26/2019 08:41 AM
874	Feature	New	Normal	3.5 Manual de usuario		12/16/2019 11:13 PM
873	Feature	New	Normal	3.4 Implementar interfaz gráfica Final		12/16/2019 11:12 PM
872	Feature	New	Normal	3.3 instalación de todas las herramientas necesarias para el uso de interfaz gráfica.		09/26/2019 08:21 AM
871	Feature	New	Normal	3.2 Inicio para implementar la Interfaz gráfica.		12/16/2019 11:11 PM
870	Feature	New	Normal	2.4 Armado del Robot Final		09/26/2019 08:17 AM
869	Feature	New	Normal	1.4 Verificar estabilidad del robot para pruebas		09/10/2019 10:02 AM
868	Feature	New	Normal	1.3 Realizar armado del robot para pruebas		09/10/2019 09:51 AM
867	Feature	In Progress	Normal	4.4 Interfaz gráfica	Marco Chayo	10/15/2019 08:19 AM
865	Feature	Resolved	Normal	2.10 Wiki	Katia Layi	10/15/2019 09:03 AM
864	Feature	Resolved	Normal	2.7 Informe proyecto final	Katia Layi	12/18/2019 07:50 PM
863	Feature	Resolved	Normal	2.8 Presentación de proyecto final	Sebastian Torres	12/18/2019 07:50 PM
862	Feature	Resolved	Normal	2.6 Presentación de avance del proyecto	Sebastian Torres	10/15/2019 09:04 AM
852	Feature	New	Normal	Programacion del la forma remota del robot		09/24/2019 08:54 AM

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
851	Feature	New	Normal	Investigacion de como Realizar la Interfaz del Robot		10/16/2019 08:52 PM
850	Feature	New	Normal	Investigar Sobre la Programación de Forma Remota		10/15/2019 07:21 PM
849	Feature	New	Normal	Pruebas de Movimiento Final		01/11/2020 08:36 PM
848	Feature	New	Normal	Pruebas de Moviento con la Interfaz del Robot		01/11/2020 08:36 PM
847	Feature	New	Normal	Pruebas de Moviento Avanzado		10/15/2019 07:41 PM
846	Feature	New	Normal	Pruebas de movimiento de la Garra del Robot		10/15/2019 07:38 PM
845	Feature	New	Normal	Prueba de Movimiento y Funcionamiento del Robot		01/11/2020 08:36 PM
842	Feature	New	Normal	Programar la Interfaz del Robot		01/11/2020 08:40 PM
841	Feature	New	Normal	Diseño de interfaz para operar al robot		01/11/2020 08:38 PM
839	Feature	New	Normal	2.6 Presentacion n° 1		09/12/2019 09:12 AM
838	Feature	New	Normal	2.8 Proceso de Modelación de la Wiki		09/26/2019 08:18 AM
837	Feature	New	Normal	2.7 Informe n° 1		09/12/2019 09:13 AM
830	Feature	New	Urgent	Documentación		01/11/2020 08:31 PM
829	Feature	Resolved	Normal	2.4 Power Point de formulación de proyecto	Sebastian Torres	10/10/2019 11:05 AM
828	Feature	Resolved	Normal	2.5 Informe de avance	Katia Layi	10/15/2019 09:04 AM
827	Feature	Resolved	Normal	2.1 Bitácoras	Sebastian Torres	12/18/2019 07:49 PM
826	Feature	Resolved	Normal	2.9 Manual de usuario	Sebastian Torres	12/18/2019 07:51 PM
825	Feature	Resolved	Normal	2.3 Informe de formulación de proyecto	Katia Layi	10/10/2019 10:59 AM
824	Feature	Resolved	Normal	2.2 Carta Gantt	Sebastian Torres	10/10/2019 10:59 AM
823	Feature	Resolved	Normal	4.3 Prueba de todos los movimientos.	Patricio Gutierrez	10/10/2019 10:59 AM
822	Feature	In Progress	Normal	2. Documentación	Katia Layi	12/18/2019 07:51 PM
821	Feature	Resolved	Normal	4.2 Unión de movimientos	Marco Chayo	10/10/2019 10:58 AM
816	Feature	Resolved	Normal	1. Diseño de el robot "CL4W-T4NK3R".	Adolfo Navea	10/10/2019 10:49 AM
779	Feature	New	Normal	Prueba de Movimiento básico		10/15/2019 07:36 PM
778	Feature	New	Normal	Investigación de programacion en Python		10/15/2019 07:20 PM
777	Feature	New	Normal	Programación de movimiento del robot		10/15/2019 07:19 PM
769	Feature	New	Normal	Pogramación del Robot		01/11/2020 08:40 PM
764	Feature	New	Normal	Investigacion de diseño del robot	Willian Herbas	09/03/2019 10:36 AM
762	Feature	New	Normal	Diseño del Robot	Willian Herbas	09/03/2019 10:36 AM
757	Feature	New	Normal	Construcion del Robot	Willian Herbas	10/15/2019 07:18 PM
753	Feature	New	Normal	Prueba de secuencia automatica	Kevin Rodriguez	01/06/2020 07:36 PM
752	Feature	New	Normal	Prueba con la garra	Cristian Fritis	10/15/2019 06:04 PM
751	Feature	New	Normal	Prueba de Software	Kevin Rodriguez	09/26/2019 09:17 AM

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
749	Feature	New	Normal	Conectar Cables	Cristian Fritis	09/26/2019 09:17 AM
748	Feature	New	Normal	Comunicación Remota	Kevin Rodriguez	01/06/2020 07:36 PM
743	Feature	New	Normal	Movimientos Automaticos	Kevin Rodriguez	01/06/2020 07:37 PM
740	Feature	New	Normal	Programar el giro y el agarre del brazo	Cristian Fritis	10/15/2019 06:09 PM
739	Feature	New	Urgent	6.4. Implementar wiki del proyecto	Javier Mamani	12/13/2019 09:10 PM
737	Feature	New	Normal	Implementación de los movimientos	Kevin Rodriguez	01/13/2020 01:33 AM
736	Feature	New	High	6.3. Exponer la primera presentación	Sebastian Lukich	10/01/2019 09:09 AM
735	Feature	New	Normal	Verificar estabilidad	Juan Perez	09/26/2019 09:10 AM
734	Feature	New	Normal	Programar movimientos basico	Kevin Rodriguez	01/13/2020 01:33 AM
732	Feature	New	Normal	Armar el robot	Jerson Lima	09/26/2019 09:10 AM
727	Feature	New	High	5.1. Preparar para competir	Sebastian Lukich	12/13/2019 09:13 PM
725	Feature	New	Normal	Diseñar Garra del Robot	Jerson Lima	08/29/2019 10:56 AM
724	Feature	New	Normal	4.1. Realizar conexión remota	Mauricio Mamani	10/15/2019 09:51 AM
723	Feature	New	High	Estudiar Api EV3	Kevin Rodriguez	08/29/2019 10:54 AM
722	Feature	New	High	3.2. Hacer código de movimientos del brazo	Julio Rivera	10/16/2019 05:31 PM
720	Feature	New	Low	Estudio del lenguaje Python	Cristian Fritis	08/29/2019 10:52 AM
719	Feature	New	High	Instalación del sistema el operativo	Cristian Fritis	08/29/2019 10:51 AM
718	Feature	New	Normal	4. Pruebas finales		08/29/2019 11:00 AM
717	Feature	New	High	Preparacion para Programar	Kevin Rodriguez	09/26/2019 09:10 AM
716	Feature	New	Normal	3.1. Hacer código de movimientos básicos	Julio Rivera	10/16/2019 05:32 PM
715	Feature	New	Normal	Diseñar el Esqueleto	Jerson Lima	08/29/2019 10:48 AM
714	Feature	New	Urgent	2.3. Actualizar por más eficacia	Rodrigo Carvajal	10/16/2019 05:32 PM
713	Feature	New	Normal	Verificar disponibilidad de piezas	Jerson Lima	08/29/2019 10:44 AM
711	Feature	New	Normal	Estudiar Modelos ya existentes	Juan Perez	08/29/2019 10:42 AM
710	Feature	New	Urgent	2.2. Añadir componentes nuevos al modelo	Rodrigo Carvajal	10/01/2019 08:48 AM
709	Feature	New	Urgent	Diseño del robot	Jerson Lima	10/15/2019 06:03 PM
708	Feature	New	High	2.1. Perfeccionar agarre de lata	Julio Rivera	10/01/2019 08:47 AM
707	Feature	New	High	1.6. Armar el robot	Rodrigo Carvajal	10/01/2019 08:45 AM
705	Feature	New	High	1.5. Conseguir materiales	Julio Rivera	10/16/2019 05:32 PM
704	Feature	New	High	1.4. Planificar el diseño	Julio Rivera	10/01/2019 08:43 AM
703	Feature	New	Normal	1.3. Configurar VSCode	Mauricio Mamani	10/01/2019 08:42 AM
701	Feature	New	Normal	1.2. Hacer contacto con la consola	Mauricio Mamani	10/01/2019 08:41 AM
700	Feature	New	Normal	1.1. Preparar OS Linux	Sebastian Lukich	10/01/2019 08:40 AM

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
697	Feature	Resolved	Normal	4.1 Programación de la pinza.	Patricio Gutierrez	10/10/2019 10:58 AM
696	Feature	In Progress	Normal	4. Implementación de instrucciones y movimientos complementarios.	Patricio Gutierrez	10/15/2019 08:19 AM
695	Feature	Resolved	Normal	3.4 Probar movimientos básicos.	Adolfo Navea	10/10/2019 10:57 AM
694	Feature	New	Normal	5.4 pruebas en simulación de competencia de "Flip Tac Toe"		12/16/2019 11:13 PM
693	Feature	Resolved	Normal	3.3 Código base.	Patricio Gutierrez	10/10/2019 10:57 AM
692	Feature	New	Normal	5.3 pruebas de velocidad y estabilidad en el agarre		12/16/2019 11:13 PM
691	Feature	New	Normal	5.2 pruebas de velocidad y estabilidad en rotaciones		12/16/2019 11:12 PM
690	Feature	New	Normal	5.1 pruebas de velocidad y estabilidad en el movimiento		12/16/2019 11:12 PM
689	Feature	Resolved	Normal	3.2 Programación y conexión con EV3dev.	Marco Chayo	10/10/2019 10:53 AM
688	Feature	New	Normal	4.2 Verificación remota desde la Interfaz grafica		12/16/2019 11:13 PM
687	Feature	New	Normal	4.1 Verificación de la interfaz gráfica		10/17/2019 03:09 AM
686	Feature	Resolved	Normal	3.1 Búsqueda de información sobre el lenguaje Python.	Patricio Gutierrez	10/10/2019 10:53 AM
685	Feature	Resolved	Normal	3. Programar e implementar movimientos básicos.	Marco Chayo	09/10/2019 08:49 AM
684	Feature	Resolved	Normal	1.4 Decoración.	Katia Layi	10/10/2019 10:53 AM
683	Feature	Resolved	Normal	1.3 Construcción de la pinza.	Adolfo Navea	10/10/2019 10:52 AM
682	Feature	Resolved	Normal	1.2 Construcción de partes básicas del robot.	Katia Layi	10/10/2019 10:51 AM
681	Feature	Resolved	Normal	1.1 Búsqueda de diseños para el robot.	Adolfo Navea	10/10/2019 10:48 AM
677	Feature	New	Normal	3.1 Verificación de cada movimiento con robot final		09/26/2019 08:20 AM
676	Feature	New	Normal	2.5.3 Movimientos Avanzados		09/26/2019 08:18 AM
675	Feature	New	Normal	2.5.2 Movimientos Intermedios		09/10/2019 10:22 AM
674	Feature	New	Normal	2.5.1 Movimientos Basicos		09/10/2019 10:11 AM
673	Feature	New	Normal	2.3 realizar edición de cada movimiento		08/31/2019 09:04 PM
672	Feature	New	Normal	2.2 verificar cada movimiento		08/31/2019 09:04 PM
671	Feature	New	Normal	2.1 Buscar codificación de los movimientos		08/31/2019 09:05 PM
670	Feature	New	Normal	1.5 verificar agarre del robot respecto a la lata		08/31/2019 09:04 PM
667	Feature	New	Normal	1.2 Verificar piezas necesarias		08/31/2019 09:02 PM
666	Feature	New	Normal	1.1 Visualizar el mejor modelo de robot a incorporar para el juego Flip-tac-toe		08/31/2019 09:02 PM