

## Proyecto I 2019

	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 2019																									
4. Pruebas finales																									
Grupo 1 2019																									
Diseño del robot llamado "R.S.B.A".																									
Crear diseño base del robot "R.S.B.A".																									
Buscar diseños de garra para el (...)																									
Diseñar la garra para el robot.																									
Buscar diseños de rotacion para (...)																									
Crear diseño del sistema de rotacion.																									
Rediseñar el robot (primera parte).																									
Rediseñar el robot (segunda parte).																									
Programacion del robot llamado "R.S.B.A"																									
Configuración básica del robot (...)																									
Investigar la programacion para (...)																									
Programar los movimientos basicos (...)																									
Investigar la programacion para (...)																									
Programar los movimientos de la (...)																									
Investigar la programacion para (...)																									
Programar la rotacion de la garra.																									
Realizar pruebas de funcionalidad (...)																									
Calibrar los movimientos del robot (...)																									
Realizar pruebas de funcionalidad (...)																									
Calibrar los movimientos del robot (...)																									
Comunicacion e interfaz grafica del (...)																									
Investigar sobre la realizacion (...)																									
Instalar la libreria RPyc en eve3dev/Python.																									
Desarrollar el mecanismo de comunicacion (...)																									
Desarrollar el codigo de la interfaz.																									

	<b>Realizar el diseño de la interfaz (...)</b>	New 100%
	<b>Documentacion del proyecto.</b>	New 80%
	<b>Realizar el informe de formulacion (...)</b>	New 100%
	<b>Realizar la presentacion de la (...)</b>	New 100%
	<b>Realizar la wiki del proyecto.</b>	New 100%
	<b>Realizar el informe del avance (...)</b>	New 100%
	<b>Realizar presentacion del avance (...)</b>	New 100%
	<b>Realizar la documentacion de los (...)</b>	New 100%
	<b>Realizar el videoclip del robot.</b>	New 0%
	<b>Realizar el manual de usuario.</b>	New 0%
	<b>Realizar el informe final del proyecto.</b>	New 100%
	<b>Realizar la presentacion del final (...)</b>	New 100%
<b>Grupo 2 2019</b>		<b>Grupo 2 2019</b>
	<b>1.1. Preparar OS Linux</b>	New 100%
	<b>1.2. Hacer contacto con la consola</b>	New 100%
	<b>1.3. Configurar VSCode</b>	New 100%
	<b>1.4. Planificar el diseño</b>	New 100%
	<b>1.5. Conseguir materiales</b>	New 100%
	<b>1.6. Armar el robot</b>	New 100%
	<b>2.1. Perfeccionar agarre de lata</b>	New 100%
	<b>2.2. Añadir componentes nuevos al modelo</b>	New 100%
	<b>2.3. Actualizar por más eficacia</b>	New 100%
	<b>3.1. Hacer código de movimientos básicos</b>	New 100%
	<b>4.2. Realizar interfaz visual</b>	New 100%
	<b>3.2. Hacer código de movimientos del (...)</b>	New 100%
	<b>5.1. Preparar para competir</b>	New 100%
	<b>6.9 Documentar el código</b>	New 100%
	<b>6.3. Exponer la primera presentación</b>	New 100%
	<b>6.1. Realizar primera parte del informe (...)</b>	New 100%
	<b>6.6. Realizar segunda parte del informe (...)</b>	New 100%
	<b>4.1. Realizar conexión remota</b>	New 100%
	<b>6.7. Realizar informe final</b>	New 100%
	<b>6.4. Implementar wiki del proyecto</b>	New 100%
	<b>6.8. Última revisión de entregables</b>	New 100%

Grupo 3 2019	Grupo 3 2019
1.1 Visualizar el mejor modelo de robot (...)	New 100%
1.2 Verificar piezas necesarias	New 100%
1.3 Realizar armado del robot para (...)	New 100%
1.4 Verificar estabilidad del robot (...)	New 100%
2.1 Buscar codificación de los movimientos	New 100%
2.2 verificar cada movimiento	New 100%
1.5 verificar agarre del robot respecto (...)	New 100%
2.3 realizar edición de cada movimiento	New 100%
2.5.1 Movimientos Basicos	New 100%
2.4 Armado del Robot Final	New 100%
2.6 Presentacion n°1	New 100%
2.7 Informe n°1	New 100%
2.8 Proceso de Modelación de la Wiki	New 100%
2.5.2 Movimientos Intermedios	New 100%
2.5.3 Movimientos Avanzados	New 100%
3.3 instalación de todas las herramientas (...)	New 100%
3.1 Verificación de cada movimiento (...)	New 100%
2.8 Recreacion del codigo	New 90%
2.9 Informe de Avance	New 100%
2.9.1 Presentacion Feria vocacional (...)	New 100%
2.9.2 Material Audiovisual del robot (...)	New 100%
4.1 Verificación de la interfaz gráfica (...)	New 100%
3.2 Inicio para implementar la Interfaz (...)	New 100%
2.10 Presentacion n°2	New 100%
3.4 Implementar interfaz gráfica Final	New 100%
4.2 Verificación remota desde la Interfaz (...)	New 100%
5.1 pruebas de velocidad y estabilidad (...)	New 100%
5.2 pruebas de velocidad y estabilidad (...)	New 100%
5.3 pruebas de velocidad y estabilidad (...)	New 100%
5.4 pruebas en simulación de competencia (...)	New 100%
3.5 Manual de usuario	New 100%
6.1 Informe Final	New 100%
6.2 Presentacion Final	New 100%

Grupo 4 2019	Grupo 4 2019
Diseño del robot	New 100%
Estudiar Modelos ya existentes	New 100%
Verificar disponibilidad de piezas	New 100%
Diseñar el Esqueleto	New 100%
Armar el robot	New 100%
Diseñar Garra del Robot	New 100%
Rediseñar la garra	New 100%
Preparacion para Programar	New 100%
Instalación del sistema el operativo (...)	New 100%
Estudio del lenguaje Python	New 100%
Estudiar Api EV3	New 100%
Preparar el entorno de desarrollo (...)	New 100%
Prueba de Conexion y Hola mundo	New 100%
Verificar estabilidad	New 100%
Implementación de los movimientos	New 100%
Programar movimientos basico	New 100%
Programar el giro y el agarre del (...)	New 100%
Movimientos Automaticos	New 100%
Revision de Errores	New 100%
Informe #1 Formulación de Proyecto	New 100%
Presentacion #1 Formulación de Proyecto	New 100%
Comunicación Remota	New 100%
Conectar Cables	New 100%
Prueba de Software	New 100%
Prueba de secuencia automatica	New 100%
Prueba con la garra	New 100%
Informe #2 Avance	New 100%
Presentacion #2 Avance	New 100%
Wiki	New 100%
Creación del programa para PC	New 100%
Diseño de la UI	New 100%
Diseño de la estructura del codigo	New 100%
Programar el codigo	New 100%

<b>Revision de Errores</b>	New 100%
<b>Pruebas con el computador</b>	New 100%
<b>Informe #3 Final</b>	New 100%
<b>Presentacion #3 Final</b>	New 100%
<b>Video Presentación</b>	New 100%
<b>Grupo 5 2019</b>	<b>Grupo 5 2019</b>
<b>1. Diseño de el robot "CL4W-T4NK3R".</b>	Resolved 100%
<b>1.1 Búsqueda de diseños para el (...)</b>	Resolved 100%
<b>1.2 Construcción de partes básicas (...)</b>	Resolved 100%
<b>1.3 Construcción de la pinza.</b>	Resolved 100%
<b>1.4 Decoración.</b>	Resolved 100%
<b>2. Documentación</b>	In Progress 100%
<b>2.1 Bitácoras</b>	Resolved 100%
<b>2.2 Carta Gantt</b>	Resolved 100%
<b>2.3 Informe de formulación de proyecto</b>	Resolved 100%
<b>2.4 Power Point de formulación (...)</b>	Resolved 100%
<b>2.5 Informe de avance</b>	Resolved 100%
<b>2.6 Presentación de avance del (...)</b>	Resolved 100%
<b>2.8 Presentación de proyecto final</b>	Resolved 100%
<b>2.7 Informe proyecto final</b>	Resolved 100%
<b>2.9 Manual de usuario</b>	Resolved 100%
<b>2.10 Wiki</b>	Resolved 100%
<b>2.11 Video</b>	Resolved 100%
<b>3. Programar e implementar movimientos (...)</b>	Resolved 100%
<b>3.1 Búsqueda de información sobre (...)</b>	Resolved 100%
<b>3.2 Programación y conexión con (...)</b>	Resolved 100%
<b>3.3 Código base.</b>	Resolved 100%
<b>3.4 Probar movimientos básicos.</b>	Resolved 100%
<b>4. Implementación de instrucciones y (...)</b>	In Progress 100%
<b>4.1 Programación de la pinza.</b>	Resolved 100%
<b>4.2 Unión de movimientos</b>	Resolved 100%
<b>4.3 Prueba de todos los movimientos.</b>	Resolved 100%
<b>4.4 Interfaz gráfica</b>	In Progress 100%
<b>Grupo 6 2019</b>	<b>Grupo 6 2019</b>

<b>Documentación</b>	New 100%
Bitacora	New 100%
Informe 1	New 100%
Presentación 1	New 100%
Informe 2	New 100%
Presentacion 2	New 100%
Grabar Video del Funcionamiento (...)	New 100%
informe final	New 100%
presentacion final	New 100%
Editar el Video del Funcionamiento (...)	New 100%
<b>Diseño del Robot</b>	New 100%
Investigacion de diseño del robot	New 100%
Construcion del Robot	New 100%
<b>Programación del Robot</b>	New 100%
Investigación de programacion en (...)	New 100%
Programación de movimiento del (...)	New 100%
Investigar Sobre la Programación (...)	New 100%
Programacion del la forma remota (...)	New 100%
Investigacion de como Realizar (...)	New 100%
Diseño de interfaz para operar (...)	New 100%
Programar la Interfaz del Robot	New 100%
<b>Prueba de Movimiento y Funcionamiento (...)</b>	New 100%
Prueba de Movimiento básico	New 100%
Pruebas de movimiento de la Garra (...)	New 100%
Pruebas de Moviento Avanzado	New 100%
Pruebas de Moviento con la Interfaz (...)	New 100%
Pruebas de Movimiento Final	New 100%