

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	Proyecto I 2019																									
4. Pruebas finales	New 0%																									
Grupo 1 2019	Grupo 1 2019																									
Diseño del robot llamado "R.S.B.A".	New 100%																									
Crear diseño base del robot "R.S.B.A".	New 100%																									
Buscar diseños de garra para el (...)	New 100%																									
Diseñar la garra para el robot.	New 100%																									
Buscar diseños de rotacion para (...)	New 100%																									
Crear diseño del sistema de rotacion.	New 100%																									
Rediseñar el robot (primera parte).	New 100%																									
Rediseñar el robot (segunda parte).	New 100%																									
Programacion del robot llamado "R.S.B.A"	New 100%																									
Configuración básica del robot (...)	New 100%																									
Investigar la programacion para (...)	New 100%																									
Programar los movimientos basicos (...)	New 100%																									
Investigar la programacion para (...)	New 100%																									
Programar los movimientos de la (...)	New 100%																									
Investigar la programacion para (...)	New 100%																									
Programar la rotacion de la garra.	New 100%																									
Realizar pruebas de funcionalidad (...)	New 100%																									
Calibrar los movimientos del robot (...)	New 100%																									
Realizar pruebas de funcionalidad (...)	New 100%																									
Calibrar los movimientos del robot (...)	New 100%																									
Comunicacion e interfaz grafica del (...)	New 100%																									
Investigar sobre la realizacion (...)	New 100%																									
Instalar la libreria RPyc en eve3dev/Python.	New 100%																									
Desarrollar el mecanismo de comunicacion (...)	New 100%																									
Desarrollar el codigo de la interfaz.	New 100%																									

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

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

Documentación	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%
Diseño del Robot	New 100%
Investigacion de diseño del robot	New 100%
Construcion del Robot	New 100%
Pogramación del Robot	New 100%
Investigación de programacion en (...)	New 100%
Programación de movimiento del (...)	New 100%
Investigar Sobre la Programación (...)	New 100%
Programcion 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%
Prueba de Movimiento y Funcionamiento (...)	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%