

## Proyecto I 2025

	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	Proyecto I 2025																								
Creación de informe de avance	New 80%																								
Github	New 100%																								
GRUPO 1	GRUPO 1																								
Fase 1	Resolved 100%																								
Asignación de roles	Resolved 100%																								
Codificación	Resolved 100%																								
Pre-codificacion	Resolved 100%																								
Pruebas de codigo.	Resolved 100%																								
Codificación de programa	Resolved 100%																								
Optimización del código	Resolved 100%																								
Uso de Github.	Resolved 100%																								
Creacion del repositorio.	Resolved 100%																								
Implementacion del sistema (...)	Resolved 100%																								
Adaptar Pybricks con (...)	Resolved 100%																								
Ensamblaje	Resolved 100%																								
Primer ensamblaje del robot (...)	Resolved 100%																								
Estudio de diferentes robots (...)	Resolved 100%																								
Optimización del Prototipo	Resolved 100%																								
Ensamblaje del 2do Prototipo	Resolved 100%																								
Documentacion	Resolved 100%																								
Avance informe	Resolved 100%																								
Entrega Informe de Avance	Resolved 100%																								
Bitácoras	Resolved 100%																								
Fase 2	Resolved 100%																								
Documentacion	Resolved 100%																								
Avance informe final	Resolved 100%																								
Entrega Informe Final	Resolved 100%																								

<b>Ensamblaje</b>	<b>Resolved 100%</b>
Finalización del robot	Resolved 100%
Pruebas del Robot	Resolved 100%
Maximización de eficiencia (...)	Resolved 100%
Implementación de una interfaz.	Resolved 100%
Presentación del Proyecto	In Progress 100%
<b>GRUPO 10</b>	<b>GRUPO 10</b>
<b>INICIO Y PLANIFICACIÓN</b>	<b>New 100%</b>
Division de roles	New 100%
Planificación del Proyecto	New 100%
Programacion de reuniones semanales	New 100%
<b>CONSTRUCCIÓN DEL ROBOT</b>	<b>New 100%</b>
Eleccion diseño del robot	New 100%
Investigación del Kit Lego Spike (...)	New 100%
Conteo de set LEGO spike Prime.	New 100%
Configuracion del HUB	New 100%
Termino de construccion del robot	New 100%
Cambios en la estructura de del (...)	New 100%
<b>INVESTIGACIÓN Y PROGRAMACIÓN</b>	<b>New 100%</b>
Implementacion de funciones de (...)	New 100%
Exploracion de bibliotecas de Python (...)	New 100%
Testeando y creando funciones para (...)	New 100%
Desarrollo en libreria Pybrick	New 100%
Desarrollo de la estructura funcional (...)	New 100%
Investigacion de libreria Pybricks	New 100%
<b>BITÁCORAS SEMANALES</b>	<b>New 100%</b>
Bitacora semana 1	New 100%
Bitacora semana 2	New 100%
Bitacora semana 3	New 100%
Bitacora semana 4	New 100%
Bitacora semana 5	New 100%
Bitacora semana 6	New 100%
Bitacora semana 7	New 100%
Bitacora semana 8	New 100%

Bitacora semana 9	New 100%
Bitacora semana 10	New 100%
Bitacora semana 11	New 100%
Bitacora semana 12	New 100%
Bitacora semana 13	New 100%
<b>INFORMES Y EXPOSICIONES</b>	
Desarrollo del informe 1	New 100%
Entrega del informe 1	New 100%
Desarrollo del informe 2	New 100%
Entrega del Informe 2	New 100%
Desarrollo del informe 3	New 100%
Entrega del informe 3	New 100%
<b>DESARROLLO INTERFAZ</b>	
Implementacion de la interfaz de (...)	New 100%
Implementacion de logo de la interfaz	New 100%
Desarrollos de botones y flechas (...)	New 100%
Implementacion del codigo a Pybricks	New 100%
Revision sobre la mejor plataforma (...)	New 100%
Cambios en la interfaz digital	New 100%
<b>DISEÑO DE OBSTÁCULOS PARA LA PISTA</b>	
Modelado 3D de los obstaculos para (...)	New 100%
Coordinación con los otros grupos (...)	New 100%
Impresion de obstaculos	New 100%
<b>GRUPO 11</b>	
Prototipo del robot	Resolved 100%
Investigación y familiarización (...)	Resolved 100%
Construcción base del Robot	Resolved 100%
Construcción brazo del robot	Resolved 100%
Construcción garra del robot	Resolved 100%
Ensamblaje prototipo	Resolved 100%
<b>Software</b>	
Investigación bibliotecas	Resolved 100%
Familiarización con el código	Resolved 100%
Actualización de software del controlador (...)	Resolved 100%

Codificación inicial	Resolved 100%
Movimiento del brazo	Resolved 100%
Movimiento de la garra	Resolved 100%
Pruebas del prototipo	In Progress 100%
Revisión de la estructura	In Progress 100%
Revision del código	In Progress 100%
Video de prueba del funcionamiento (...)	New 100%
Validación de requerimientos funcionales	New 100%
Codificación	Resolved 50%
Perfeccionar movimientos del robot	Resolved 100%
Migrar bloques de código a Phyton	New 100%
Integración de extensiones (...)	New 50%
Programación del controlador externo	New 0%
Desarrollo de Controlador (...)	New 100%
Desarrollo de Controlador (...)	New 100%
Desarrollo de interfaz (...)	New 100%
Garra v1	New 100%
Software	New 100%
Primer codigo funcional	New 100%
Interfaz grafica	New 100%
Migracion de IDE	New 100%
Implementar interfaz grafica	New 100%
Mejora de arquitectura	New 100%
Documentación	Resolved 100%
Informe inicial	Resolved 100%
Crear presentación 1	Resolved 100%
Correccion de informe	Resolved 100%
Informe final	New 100%
Presentación final	New 100%
Informe 2	New 100%
Crear presentacion 2	New 100%
Correccion de informe 2	New 100%
Optimización	New 100%
Ajustes finales	New 100%

<b>Integración final del sistema robótico</b>	New 100%
<b>GRUPO 12</b>	<b>GRUPO 12</b>
Presentación final.	New 0%
<b>GRUPO 2</b>	<b>GRUPO 2</b>
fase 1	New 100%
1ra reunion de planificacion sobre (...)	New 100%
Investigar opciones de codigo del (...)	New 100%
contruir un prototipo inicial	New 100%
Revision del prototipo	New 100%
Investigar medios para la creacion (...)	Resolved 100%
programacion de movimientos	New 100%
uso de robot con los movimientos	New 100%
Prototipo numero 2	Resolved 100%
confeccion de informe	Resolved 100%
Desarrollo del prototipo de Control (...)	New 100%
Segunda revision del Prototipo (...)	New 100%
fase 2	New 95%
investigacion de software para (...)	New 100%
Creacion de app para celular	New 100%
uso de app inventor para prototipo (...)	New 100%
codificacion de codigo para la (...)	New 100%
investigacion numero 2 de software (...)	New 60%
avance de informe numero 2	New 100%
Visualizacion de la plantilla (...)	New 20%
Creacion y realizacion del (...)	New 100%
utilizacion de pybricks para la (...)	New 100%
Diseño del sistema de control (...)	New 100%
Programación de movimientos (...)	New 100%
programacion de interfaz grafica (...)	New 100%
realizacion de botones para (...)	New 100%
testeo de interfaz grafica (...)	New 100%
Parte 2	New 100%
Exposición numero 2	New 100%
Entrega de informe nuemero 2	New 100%

avance informe numero 3	New 100%
testeto de pista y obstaculos	New 100%
Finalizacion	New 50%
Exposicion numero 3	New 50%
entrega de informe numero 3	New 50%
manual de usuario	New 50%
<b>GRUPO 3</b>	<b>GRUPO 3</b>
<b>Bitácoras</b>	<b>New 100%</b>
Bitacora semana 1	Resolved 100%
Bitácora semana 2	Resolved 100%
Bitácora semana 3	Resolved 100%
Bitácora semana 4	Resolved 100%
Bitácora semana 5	Resolved 100%
Bitácora semana 6	Resolved 100%
Bitácora semana 7	Resolved 100%
Bitácora semana 8	Resolved 100%
Bitácora semana 9	Resolved 100%
Bitácora Semana 10	Resolved 100%
Bitácora semana 11	Resolved 100%
Bitácora semana 12	Resolved 100%
Bitácora semana 13	Resolved 100%
Bitácora semana 14	Resolved 100%
Introducir y Explorar en el set de LEGO (...)	New 100%
<b>Ensamble de Prototipo</b>	<b>Resolved 100%</b>
Ensamble de Receptores de bloques.	Resolved 100%
Ensamble del motor del prototipo.	Resolved 100%
Ensamble y Modificación de Brazos (...)	Resolved 100%
Modificación y Ensamble de pistón (...)	Resolved 100%
Ampliación de la estructura receptora (...)	Resolved 100%
Revisión de conexiones	Resolved 100%
Modificación plataforma de bloques	Resolved 100%
Modificación del ángulo de inclinación (...)	Resolved 100%
Reestructuración de brazos giratorios	Resolved 100%
Planificar primer diseño base del robot	Resolved 100%

Ajustes a diseño del prototipo.	Resolved 100%
Revisión y prueba de mecanismo de empuje (...)	Feedback 100%
Primer avance del Informe	Resolved 100%
Avance 1ra Parte Informe	Resolved 100%
Carta Gantt	Resolved 100%
Documentación de la planificación (...)	Resolved 100%
Github	Feedback 100%
Creación de repositorio	Feedback 100%
Revisión/Corrección del Código	Resolved 100%
Optimización del sensor de color	Resolved 100%
Reorganización de la Secuencia (...)	Resolved 100%
Calibración e Implementación de Control (...)	Resolved 100%
Codificación	Resolved 100%
Traspaso de código de bloques a (...)	In Progress 100%
Instalar y configurar pybricks (...)	In Progress 100%
Transcripción del código	In Progress 100%
Informe 2	Resolved 100%
Realizar la corrección del informe	Resolved 100%
Realizar la presentación del informe	Resolved 100%
Realizar informe final	Resolved 100%
Realizar la presentacion final del proyecto	Resolved 100%
<b>GRUPO 4</b>	<b>GRUPO 4</b>
Fase 1	New 100%
Construcción del Robot	New 100%
Prototipo del robot	New 100%
Construcción versión 1	New 100%
Documentacion	New 100%
Informe	New 100%
Bitácoras	New 100%
Codificacion y Programacion del (...)	New 100%
Programación del robot	New 100%
Investigación Lib. Pybricksdev	New 100%
Pruebas con robot	New 100%
Fase 2	New 100%

	<b>Documentación Fase 2</b>	New 100%
	Bitácoras F2	New 100%
	Actualización Informe F2	New 100%
	Codificación del Robot F2	New 100%
	Inicio de Modificación del (...)	New 100%
	Pruebas con las nuevas funciones (...)	New 100%
	Pruebas del Robot con otro (...)	New 100%
	Interfaz Grafica y Manual de Usuario	New 100%
	Interfaz Grafica	New 100%
	Manual de Usuario	New 100%
	Presentación F2	New 100%
	Ppt Fase 2	New 100%
	Preparación para la presentación.	New 100%
<b>Fase 3</b>		New 100%
	Documentación Fase 3	New 100%
	Informe 3 F3	New 100%
	Presentacion F3	New 100%
	Ppt Fase 3	New 100%
	Preparación para la presentación (...)	New 100%
<b>GRUPO 5</b>		<b>GRUPO 5</b>
<b>Fase 1</b>		Resolved 100%
	Investigación	Resolved 100%
	Análisis de modelos previos (...)	Resolved 100%
	Verificación de compatibilidad (...)	Resolved 100%
	Elección del Modelo Final	Resolved 100%
	Asignación de roles	Resolved 100%
	Documentación	Resolved 100%
	Registro de bitácoras	Resolved 100%
	Avance del Informe	Resolved 100%
	Entrega Informe 1	Resolved 100%
	Ensamblaje	Resolved 100%
	Montaje de la base estructural (...)	Resolved 100%
	Montaje del brazo	Resolved 100%
	Conexión de cables y componentes (...)	Resolved 100%

	<b>Pruebas de agarre con el Robot</b>	Resolved 100%
	<b>Codificación</b>	Resolved 100%
	<b>Familiarización con el Software</b>	Resolved 100%
	<b>Programación de movimientos (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Codificación con Bloques</b>	Resolved 100%
	<b>Creación del repositorio en (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Integración del control inalámbrico</b>	Resolved 100%
<b>Fase 2</b>		Resolved 100%
	<b>Reasignación de roles</b>	Resolved 100%
	<b>Documentación</b>	Resolved 100%
	<b>Registro de Bitácoras</b>	Resolved 100%
	<b>Avance del Informe 2</b>	Resolved 100%
	<b>Entrega Informe 2</b>	Resolved 100%
	<b>Actividades del Brazo Robótico</b>	Resolved 100%
	<b>Pruebas de Estabilidad</b>	Resolved 100%
	<b>Análisis de límite de Carga (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Simulación colaborativa con (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Prueba de Apilamiento</b>	Resolved 100%
	<b>Verificación de Límites Angulares</b>	Resolved 100%
<b>Reensamblaje</b>		Resolved 100%
	<b>Modificación de la Base</b>	Resolved 100%
	<b>Revisión de las Articulaciones</b>	Resolved 100%
	<b>Ajuste de piezas de la Garra</b>	Resolved 100%
	<b>Asegurar componentes sensibles</b>	Resolved 100%
	<b>Visualizar tiempo de Agarre</b>	Resolved 100%
<b>Codificación</b>		Resolved 100%
	<b>Investigación de migración (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Instalación de librerías en (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Codificación con Python</b>	Resolved 100%
	<b>Conexión Bluetooth con el (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Limitar movimiento de las (...)</b>	Resolved 100%
	<b>Calibración de Movimiento</b>	Resolved 100%
	<b>Creación de la Interfaz</b>	Resolved 100%
	<b>Complementar Interfaz con (...)</b>	Resolved 100%

<b>Fase 3</b>	In Progress 100%
<b>Ajustes Mecánicos</b>	Resolved 100%
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%
<b>Codificación Final del Sistema</b>	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>	Resolved 100%
Prueba general del funcionamiento (...)	Resolved 100%
Pruebas de precisión de movimiento	Resolved 100%
Prueba final de funcionamiento (...)	Resolved 100%
<b>Documentación Final</b>	Resolved 100%
Avance del informe 3	Resolved 100%
Entrega Informe 3	Resolved 100%
<b>Presentación y Evaluación</b>	Resolved 100%
Preparación de Presentación	Resolved 100%
Presentación final del Proyecto	Resolved 100%
<b>GRUPO 6</b>	GRUPO 6
<b>Administrar el grupo</b>	Resolved 100%
Definición del contrato de trabajo	Resolved 100%
<b>Definir objetivos</b>	Resolved 100%
Plantear el objetivo general	Resolved 100%
Definir objetivos específicos	Resolved 100%
<b>Inventario</b>	Resolved 100%
Cuantificación de las piezas	Resolved 100%
<b>Completar bitácora</b>	In Progress 100%
Completar bitácora N° 1	Resolved 100%
Completar bitácora N° 2	Resolved 100%
Completar bitácora N° 3	Resolved 100%

<b>Completar bitácora N° 4</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 5</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 6</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 7</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 8</b>	Resolved 100%
<b>Completar Bitácora N° 9</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 10</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 11</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 12</b>	Resolved 100%
<b>Completar bitácora N° 13</b>	Resolved 100%
<b>Construcción del robot</b>	Resolved 100%
<b>Prueba de diseño del robot</b>	Resolved 100%
<b>Prototipo de programacion</b>	Resolved 100%
<b>Explorar formas de manejar el Spike (...)</b>	Resolved 100%
<b>Trabajar en el informe</b>	Resolved 100%
<b>Definir actividades</b>	Resolved 100%
<b>Realizar la carta gantt</b>	Resolved 100%
<b>Ítem carta Gantt</b>	Resolved 100%
<b>Ítem estimación de costos</b>	Resolved 100%
<b>Ítem conclusión</b>	Resolved 100%
<b>Revisión del Informe</b>	Resolved 100%
<b>Control inalámbrico del robot</b>	Resolved 100%
<b>Diseñar la interfaz de control</b>	Resolved 100%
<b>Programacion de movimientos</b>	Resolved 100%
<b>Cambio de programación del método (...)</b>	Resolved 100%
<b>Interfaz gráfica</b>	Resolved 100%
<b>Manual de usuario</b>	Resolved 100%
<b>Planificación</b>	Resolved 100%
<b>Trayectoria del robot</b>	Feedback 100%
<b>Prueba del robot en pista</b>	Resolved 100%
<b>Pista</b>	In Progress 100%
<b>Definir la pista</b>	Resolved 100%
<b>Creación de los obstáculos</b>	Resolved 100%
<b>Grabacion del robot en la pista</b>	Resolved 100%

<b>Ultima prueba del robot en la pista</b>	Resolved 100%
<b>Presentacion 1</b>	Resolved 100%
<b>Trabajar en el informe 2</b>	Feedback 100%
<b>Análisis y Diseño</b>	Resolved 100%
<b>Analisis Inicial</b>	Resolved 100%
<b>Arquitectura: cliente-servidor</b>	Resolved 100%
<b>Presentacion 2</b>	Resolved 100%
<b>Informe 3</b>	Feedback 100%
<b>Descripción de la prueba de funcionamiento</b>	Resolved 100%
<b>Resultados observados para la prueba</b>	Resolved 100%
<b>Presentacion 3</b>	Feedback 100%
<b>GRUPO 7</b>	GRUPO 7
<b>PLANIFICACIÓN Y DISEÑO INICIAL</b>	New 100%
<b>Reunión inicial y definición del (...)</b>	New 100%
<b>Investigación del kit Lego Spike (...)</b>	New 100%
<b>Asignación de roles del equipo</b>	New 100%
<b>Diseño conceptual del robot</b>	New 100%
<b>CONSTRUCCIÓN DEL ROBOT</b>	New 100%
<b>Construcción de la base del robot</b>	New 100%
<b>Configuración del HUB</b>	New 100%
<b>Instalación del chasis y ruedas</b>	New 100%
<b>Instalación del HUB y motores</b>	New 100%
<b>Ensamblaje final</b>	New 100%
<b>DOCUMENTACIÓN Y ENTREGA</b>	New 100%
<b>Desarrollo de bitácoras semanales</b>	New 100%
<b>Elaboración y corrección de informes</b>	New 100%
<b>Entrega de entregables</b>	New 100%
<b>Preparación de presentación</b>	New 100%
<b>PROGRAMACIÓN Y CÓDIGO</b>	New 100%
<b>Programación de movimientos básicos (...)</b>	New 100%
<b>Optimización y limpieza del código</b>	New 100%
<b>Creación de repositorio de código</b>	New 100%
<b>Establecimiento de funciones de (...)</b>	New 100%
<b>Implementación de sistema de instrucciones (...)</b>	New 100%

<b>Implementación de ejecutable</b>	New 100%
<b>PRUEBAS Y AJUSTES</b>	New 100%
Identificación y corrección de (...)	New 100%
Pruebas de movimiento y giros	New 100%
Pruebas finales en pista de obstáculos	New 100%
<b>DESARROLLO DE INTERFAZ</b>	New 100%
Conexion del Hub a Interfaz	New 100%
Funcionamiento de la interfaz	New 100%
Diseño de otras interfaces	New 100%
<b>DISEÑO DE PISTA DE OBSTÁCULOS</b>	New 90%
Imprimir diseños de los obstáculos	New 60%
Diseño de pista de Obstaculos	New 100%
Crear los materiales de la pista (...)	New 100%
Creación de la pista de obstáculos	New 100%
<b>GRUPO 8</b>	GRUPO 8
Avance informe	New 100%
Preparación para el proyecto	New 100%
Ordenamiento de los cables para el funcionamiento (...)	New 100%
Asignacion de cargos	New 100%
Prototipo del robot	New 100%
Primer modelo del robot	New 100%
Avance del primer modelo	New 100%
Término del primer modelo del robot	New 100%
Interfaz del robot	New 100%
Avance Informe	New 100%
Avance informe	New 100%
Mejora en la velocidad del robot de (...)	New 100%
Extensión de robot(actualización)	New 100%
Prototipo robot terminado	New 100%
Cambio de roles	New 100%
Explicación de los roles	New 100%
Expansión de el robot	New 100%
Traspaso de plataforma	New 100%
Terminar el codigo de pybricks	New 100%

Termino informe 2	New 100%
Controlador para el robot	New 100%
Primer avance del codigo del robot	New 100%
Mando para el robot	New 100%
Primeros movimientos del robot con interfaz	New 100%
Arreglar color verde	New 100%
Terminar la corrección del informe 1	New 100%
Terminar la codificación en visual	New 100%
<b>PRESENTACION FINAL</b>	
<b>GRUPO 9</b>	<b>GRUPO 9</b>
<b>I. INICIO Y PLANIFICACIÓN</b>	
Formar el equipo de trabajo	New 100%
Analizar la problemática	New 100%
Redactar el informe inicial	New 100%
Redactar la Carta Gantt	New 100%
<b>II. DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN</b>	
Elegir diseño del toboto	New 100%
Probar los elementos del set	New 100%
Construir brazo del robot	New 100%
Construir garra del robot	New 100%
Ensamblar estructura Base	New 100%
Probar giro de 360°	New 100%
Probar movimiento vertical del (...)	New 100%
Probar el agarre y liberación de (...)	New 100%
<b>IV. DOCUMENTACIÓN Y CIERRE</b>	
Elaborar la bitácoras semanales (...)	New 100%
Redactar el Informe 1	New 100%
Revisar Carta Gantt	New 100%
Preparar presentación oral 1	New 100%
Redactar el informe 2	New 100%
Preparar presentación oral 2	New 100%
Redactar el informe 3	New 100%
Demostrar el producto final	New 30%
<b>III. IMPLEMENTACION</b>	New 100%

<b>Programar Interfaz gráfica</b>	New 100%
<b>Investigar el software y los métodos (...)</b>	New 100%