

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% | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | |
|---|-------------------------|
| Ensamblaje | Resolved 100% |
| 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% |
| GRUPO 10 | GRUPO 10 |
| INICIO Y PLANIFICACIÓN | New 100% |
| Division de roles | New 100% |
| Planificación del Proyecto | New 100% |
| Programacion de reuniones semanales | New 100% |
| CONSTRUCCIÓN DEL ROBOT | New 100% |
| 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% |
| INVESTIGACIÓN Y PROGRAMACIÓN | New 100% |
| 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% |
| BITÁCORAS SEMANALES | New 100% |
| 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% |
| INFORMES Y EXPOSICIONES | New 100% |
| 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% |
| DESARROLLO INTERFAZ | New 100% |
| 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% |
| DISEÑO DE OBSTÁCULOS PARA LA PISTA | New 100% |
| Modelado 3D de los obstaculos para (...) | New 100% |
| Coordinación con los otros grupos (...) | New 100% |
| Impresion de obstaculos | New 100% |
| GRUPO 11 | GRUPO 11 |
| 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% |
| Software | Resolved 100% |
| 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 funcioanles | New 100% |
| Codificación | Resolved 50% |
| Perfeccionar movimientos del robot | Resolved 100% |
| Migrar bloques de código a Phytón | 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 | Resolved 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 | |

| | |
|---|----------------------|
| Integración final del sistema robótico | New 100% |
| GRUPO 12 | GRUPO 12 |
| Presentación final. | New 0% |
| GRUPO 2 | GRUPO 2 |
| 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 100% |
| avance de informe numero 2 | New 60% |
| Visualizacion de la plantilla (...) | New 100% |
| Creacion y realizacion del (...) | New 20% |
| 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% |
| GRUPO 3 | GRUPO 3 |
| Bitácoras | New 100% |
| 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% |
| Ensamble de Prototipo | Resolved 100% |
| 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 | |
| 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% |
| GRUPO 4 | GRUPO 4 |
| 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% |

| | |
|---|----------------------|
| Documentación Fase 2 | 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% |
| Fase 3 | 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% |
| GRUPO 5 | GRUPO 5 |
| Fase 1 | 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% |

| | |
|-------------------------------------|---------------|
| Pruebas de agarre con el Robot | Resolved 100% |
| Codificación | Resolved 100% |
| Familiarización con el Software | Resolved 100% |
| Programación de movimientos (...) | Resolved 100% |
| Codificación con Bloques | Resolved 100% |
| Creación del repositorio en (...) | Resolved 100% |
| Integración del control inalámbrico | Resolved 100% |
| Fase 2 | Resolved 100% |
| Reasignación de roles | Resolved 100% |
| Documentación | Resolved 100% |
| Registro de Bitácoras | Resolved 100% |
| Avance del Informe 2 | Resolved 100% |
| 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 (...) | Resolved 100% |

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

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

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

| | |
|---|----------------|
| Implementación de ejecutable | New 100% |
| PRUEBAS Y AJUSTES | New 100% |
| Identificación y corrección de (...) | New 100% |
| Pruebas de movimiento y giros | New 100% |
| Pruebas finales en pista de obstáculos | New 100% |
| DESARROLLO DE INTERFAZ | New 100% |
| Conexion del Hub a Interfaz | New 100% |
| Funcionamiento de la interfaz | New 100% |
| Diseño de otras interfaces | New 100% |
| DISEÑO DE PISTA DE OBSTÁCULOS | 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% |
| GRUPO 8 | 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% |
| PRESENTACION FINAL | |
| GRUPO 9 | GRUPO 9 |
| I. INICIO Y PLANIFICACIÓN | New 100% |
| Formar el equipo de trabajo | New 100% |
| Analizar la problemática | New 100% |
| Redactar el informe inicial | New 100% |
| Redactar la Carta Gantt | New 100% |
| II. DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN | New 100% |
| Elegir diseño del robot | 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% |
| IV. DOCUMENTACIÓN Y CIERRE | New 91% |
| 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% |
| III. IMPLEMENTACION | New 100% |

| | |
|---|-----------------|
| Programar Interfaz gráfica | New 100% |
| Investigar el software y los métodos (...) | New 100% |