

PROYECTO II B 2024 - Issues

#	Tracker	Status	Priority	Subject	Assignee	Updated
4634	Bug	New	Normal	Presentación final		12/02/2024 11:10 PM
4633	Bug	New	Normal	Informe final		12/02/2024 11:09 PM
4632	Bug	New	Normal	Manual de usuario		12/02/2024 11:09 PM
4631	Bug	New	Normal	Producto final	pablo varas	12/02/2024 11:10 PM
4630	Bug	New	Normal	Informe Fase 3		12/02/2024 11:10 PM
4629	Bug	New	Normal	Informe 1		11/12/2024 10:26 AM
4628	Bug	New	Normal	Asignación de roles	brayan garcia	11/12/2024 10:15 AM
4627	Bug	New	Normal	Gestión de Riesgos	brayan garcia	11/12/2024 10:13 AM
4626	Bug	New	Normal	Estimación de costos	brayan garcia	11/12/2024 10:09 AM
4625	Bug	New	Normal	Solucion		11/12/2024 10:05 AM
4624	Bug	New	Normal	Problematica	brayan garcia	11/12/2024 10:02 AM
4623	Bug	New	Normal	Modelo Esquematico	pablo varas	11/12/2024 09:59 AM
4505	Bug	New	Normal	Programar movilidad autonoma		12/02/2024 11:08 PM
4504	Bug	New	Normal	Implementacion		12/02/2024 11:09 PM
4503	Bug	New	Normal	Presentación Informe 2		11/12/2024 10:39 AM
4502	Bug	New	Normal	Modelos de interaccion		11/12/2024 10:32 AM
4501	Bug	New	Normal	Interfaz Grafica de Usuario		11/12/2024 10:36 AM
4500	Bug	New	Normal	Modelos de diseño		11/12/2024 10:32 AM
4499	Bug	New	Normal	Correcciones de informe 1		11/12/2024 10:28 AM
4498	Bug	New	Normal	Informe fase 2		11/12/2024 10:39 AM
4496	Bug	New	Normal	Presentación del informe		10/24/2024 10:21 AM
4495	Bug	New	Normal	Informe fase 1		11/12/2024 10:02 AM
4442	Bug	New	Normal	Presentación Fase II		12/02/2024 11:35 PM
4441	Bug	New	Normal	Arreglar detalles finales		12/02/2024 11:35 PM
4208	Bug	New	Normal	realizar prueba de estabilidad con el sensor imu		12/02/2024 11:09 PM
4201	Bug	New	Normal	desarrollo de la funcionalidad de evadir obstáculos		12/02/2024 11:08 PM
4196	Bug	New	Normal	primeros pasos del robot		12/02/2024 11:08 PM
4195	Bug	New	Normal	Instalar ubuntu y ros 2 en el raspberry pi 5		11/12/2024 10:51 AM
4193	Bug	New	Normal	diseñar y ensamblar la estructura del robot		12/02/2024 11:07 PM