

Benemérita Universidad Autónoma de Puebla Modelos de Desarrollo Web Equipo supervivientes Sprint 3

Integrantes:

Carlos Hernández Vivanco
Jaime Antonio Altamirano Arévalo
Amalia Morales Suárez
Marco Antonio Martínez Cano
Luis Enrique Báez Zamora
Jiménez Abasolo Germán Alejandro

Sprint 3

El objetivo del sprint 3 es la culminación del desarrollo del proyecto que se ha trabajado recientemente, la parte final de esta labor la cual finaliza en la configuración de backend, diseño de interfaz de control e implementación de interfaz de usuario. Estos 3 puntos se integrarán para realizar su objetivo final el cual es el control del animatrónico "pinky el pollo".

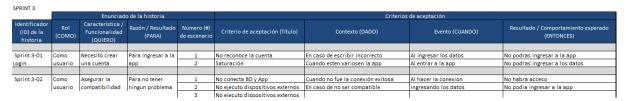
Planeación de sprint 3 completa

Sprint 3		7	4/8/2024	4/5/2024
Característica 1	Implementación de la interfaz de usuario	7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 1	Pruebas de conexión entre BD y app	7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 2	Pruebas de ejecución de app en dispositivos externos	7	4/8/2024	4/5/2024
Caracteristica 2	Pruebas de integración	7	4/22/2024	4/29/2024
Tarea 1	Enlace exitoso entre app y microcontrolador(pollo)	7	4/22/2024	4/29/2024
Caracteristica 3	Pruebas de aceptación	7	4/22/2024	4/29/2024
Tarea 1	Testeo de aprobación de betatesters	7	4/22/2024	4/29/2024

Base de datos

Esta no recibió cambio alguno desde el sprint anterior debido a que al ser una app web sencilla no requerimos de alguna información extra para almacenar del usuario en el momento del login.

Prototipo de sprint 3



Al momento del desarrollo, realizamos algunos cambios ligeros al diseño en comparación del maquetado presentado en sprints anteriores y nos tomamos la libertad de tener testers para esta parte final del desarrollo.



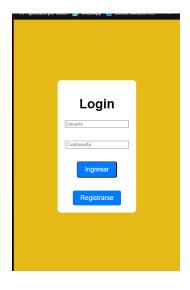


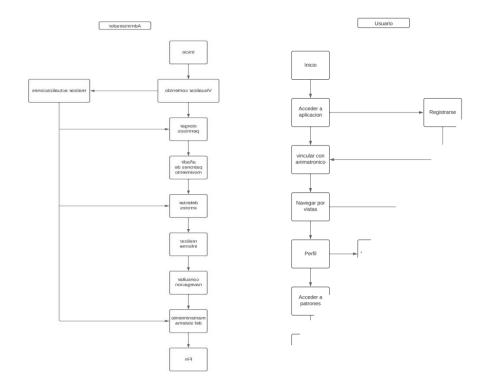




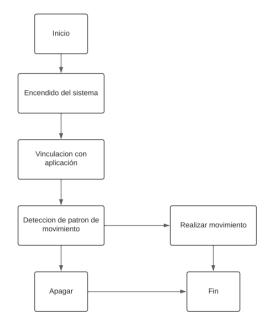


Diagrama de actividad

Nota: los diagramas de actividades al ser un proyecto bastante pequeño entre comillas se mantienen en general.







Componente funcional

Como parte del componente funcional de este sprint es la implementación del socket para control de nuestro amigo emplumado mediante la interfaz de control.

Retrospectiva del equipo

En esta parte del desarrollo la implementación de la interfaz fue sencilla, exceptuando un poco el control de pinky ya que la agregación del socket a la interfaz hubo un par de detalles lo cual atrasó el itinerario. Además de eso nuestro pequeño amigo sufrió un problema con su patita por lo que se tuvo que pedir de nuevo un servo para reemplazar el dañado.

Github del proyecto:

https://github.com/CarlosW906/proyecto-animatronico