



Benemérita Universidad Autónoma de Puebla

Modelos de Desarrollo Web

Equipo supervivientes

Sprint 1

Integrantes:

Carlos Hernández Vivanco

Jaime Antonio Altamirano Arévalo

Amalia Morales Suárez

Marcos Martínez Cano

Luis Enrique Báez Zamora

Jiménez Abasolo Germán Alejandro

Sprint 1: Planificación y Diseño

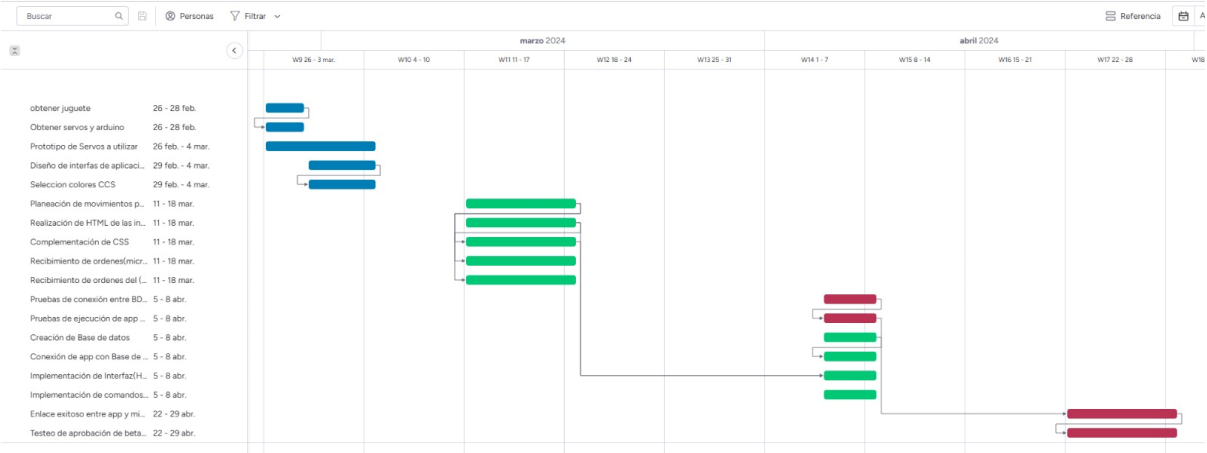
La primera parte del sprint se llevó a cabo una reunión inicial para definir los requisitos y objetivos del proyecto. Investigación sobre tecnologías de control de robots y Frameworks de desarrollo web. Diseño del esquema de la base de datos para almacenar la información del robot y la interacción con la aplicación web.

Sprint en tabla con fechas

Sprint 1			7	2/26/2024	4/3/2024
Característica 1	Obtención de requerimientos		2	2/26/2024	2/28/2024
Tarea 1	Obtener juguete		2	2/26/2024	2/28/2024
Tarea 2	Obtener servos y arduino		2	2/26/2024	2/28/2024
Característica 2	Diseño de arquitectura del sistema		4	2/29/2024	3/4/2024
Tarea 1	Diseño de interfaz de aplicación		4	2/29/2024	3/4/2024
Tarea 2	selección de colores CSS		4	2/29/2024	3/4/2024
Característica 3	Prototipo inicial del robot		7	2/26/2024	3/4/2024
Tarea 1	Prototipo de servos a utilizar		4	2/26/2024	3/4/2024

Grant

TimelineGanttOverviewSection

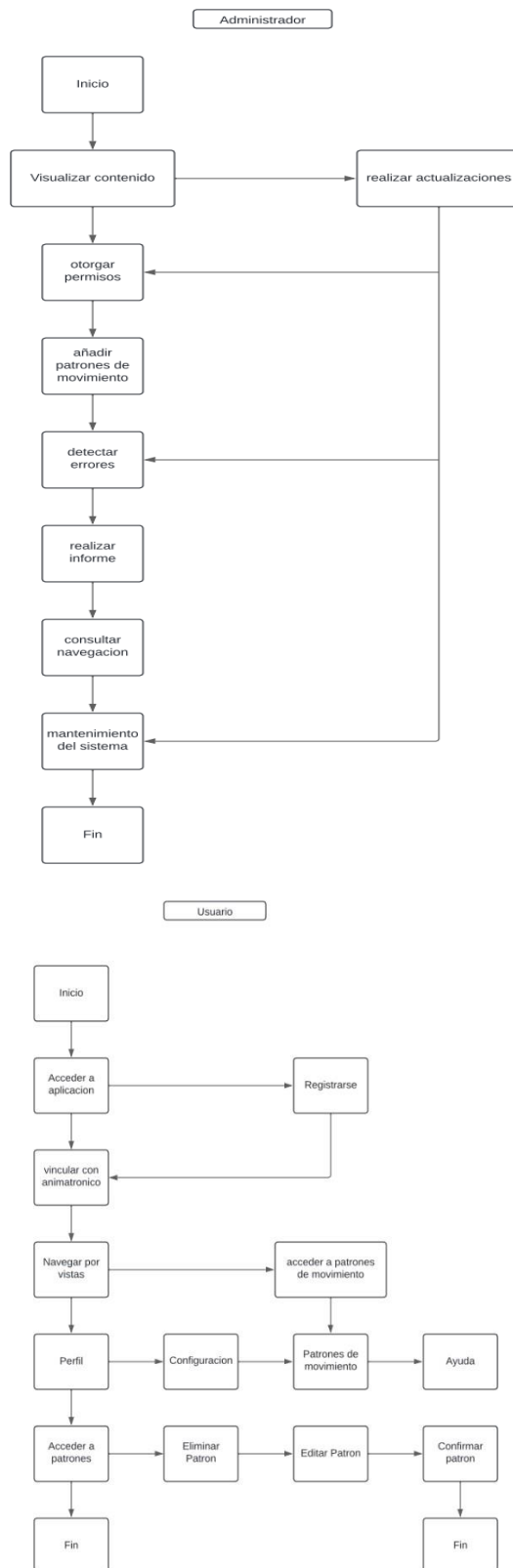


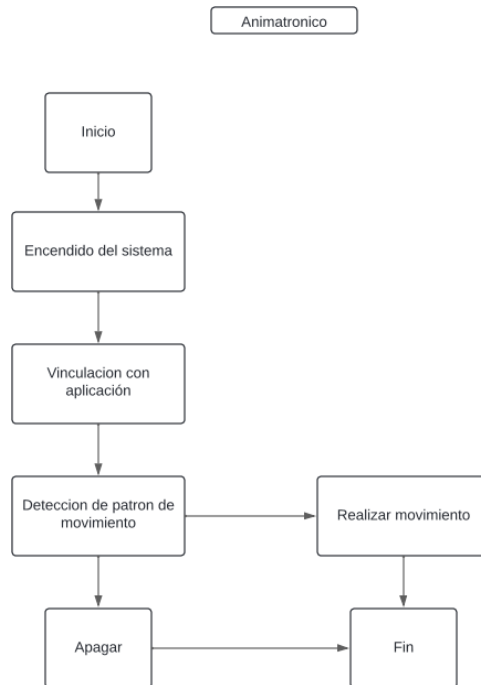
Prototipo por sprint 1

Identificador (ID) de la historia	Rol (COMO)	Característica / Funcionalidad (QUIERO)	Razón / Resultado (PARA)	Número (#) de escenario	Criterio de aceptación (Título)	Contexto (DADO)	Evento (CUANDO)	Resultado / Comportamiento esperado (ENTONCES)
01 Obtención del juguete.	Como miembro del equipo de desarrollo	quiero obtener un juguete adecuado	para utilizarlo como base para el animatónico	1	El juguete debe ser adecuado en tamaño y forma para la implementación del	Dado que estamos en la fase inicial del proyecto	cuando se necesita una base física para el animatónico	entonces se debe obtener un juguete adecuado para su modificación
				2	El juguete debe estar en buen estado y ser compatible con los servos y Arduino.	Dado que estamos en la fase inicial del proyecto	cuando se necesita una base física para el animatónico	entonces se debe obtener un juguete adecuado para su modificación
02 Obtención de servos y Arduino	Como miembro del equipo de desarrollo	quiero obtener los servos y un Arduino necesarios	para controlar el animatónico	1	Los servos deben ser compatibles con el Arduino.	Dado que necesitamos componentes electrónicos para el control del animatónico	cuando tengamos los requerimientos técnicos específicos	entonces se deben obtener los servos y el Arduino adecuados.
				2	El Arduino debe tener la capacidad suficiente para manejar las entradas y salidas requeridas.	Dado que necesitamos componentes electrónicos para el control del animatónico	cuando tengamos los requerimientos técnicos específicos	entonces se deben obtener los servos y el Arduino adecuados.
03 Diseño de interfaz de aplicación	Como diseñador de interfaz de	quiero diseñar la interfaz de la aplicación web	para permitir a los usuarios controlar el animatónico desde internet	1	La interfaz debe ser intuitiva y fácil de usar.	Dado que necesitamos una interfaz de usuario para la aplicación web	cuando se define el diseño inicial	entonces se debe crear un diseño de interfaz claro y funcional.
				2	Debe incluir todos los controles necesarios para operar el animatónico.			
04 Selección de colores CSS	Como diseñador de interfaz de	quiero seleccionar los colores CSS	para garantizar que la interfaz sea visualmente atractiva y coherente	1	Los colores deben ser armoniosos y accesibles.	Dado que necesitamos un diseño visual para la aplicación web	cuando se decide el esquema de colores	entonces se deben seleccionar los colores adecuados para la interfaz.
				2	Deben cumplir con las pautas de accesibilidad web (WCAG).			
05 Prototipo de servos a utilizar	Como ingeniero de hardware	quiero crear un prototipo inicial con los servos	para probar su funcionalidad y compatibilidad con el Arduino	1	El prototipo debe demostrar que los servos pueden ser controlados adecuadamente por	Dado que necesitamos verificar la funcionalidad de los servos	cuando se ensamblan los componentes iniciales	entonces se debe crear un prototipo funcional de los servos.
				2	Debe ser posible mover el animatónico según los comandos recibidos desde el			

Luego de una exhaustiva investigación y procesos consideramos que el proyecto cumple con los requerimientos empleados en nuestras historias de usuario ya que fuimos determinando que podemos realizar en cada caso objetivo.

Diagrama de actividad





Componente funcional

Tenemos lo que es el prototipo inicial del animatr3nico el cual como se sabe luego de un tiempo se determin3 por un pollo como traje del exoesqueleto a controlar.

Retrospectiva del equipo

Durante esta parte del sprint hubo cosas que salieron bien como el dise1o del animatr3nico y los requerimientos, pero en otras 3reas hubo un poco de conflicto en la parte de documentaci3n para algo que creemos fu3 mucho rodeo para algo sencillo de realizar, pero a pesar de eso consideramos que nuestro trabajo obtendr3 el resultado esperado, esperemos dar m3s informaci3n en el siguiente reporte de sprint.

Github: <https://github.com/CarlosW906/proyecto-animatronico>

