



**Benemérita Universidad Autónoma de Puebla**

**Modelos de Desarrollo Web**

**Equipo supervivientes**

**Sprint 2**

**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

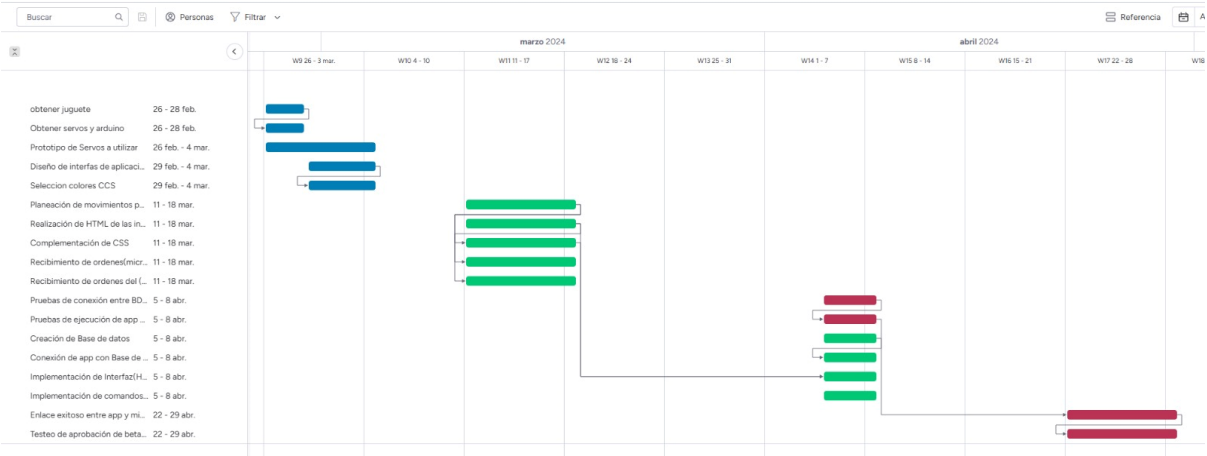
En la segunda parte del sprint se realizaron las siguientes partes del desarrollo del proyecto animatrónico el cual consiste en el diseño de la interfaz para el control del robot y que movimientos llevará a cabo el mismo además de la configuración de comunicación entre la app web y nuestro pollo robot.

### Sprint en tabla con fechas

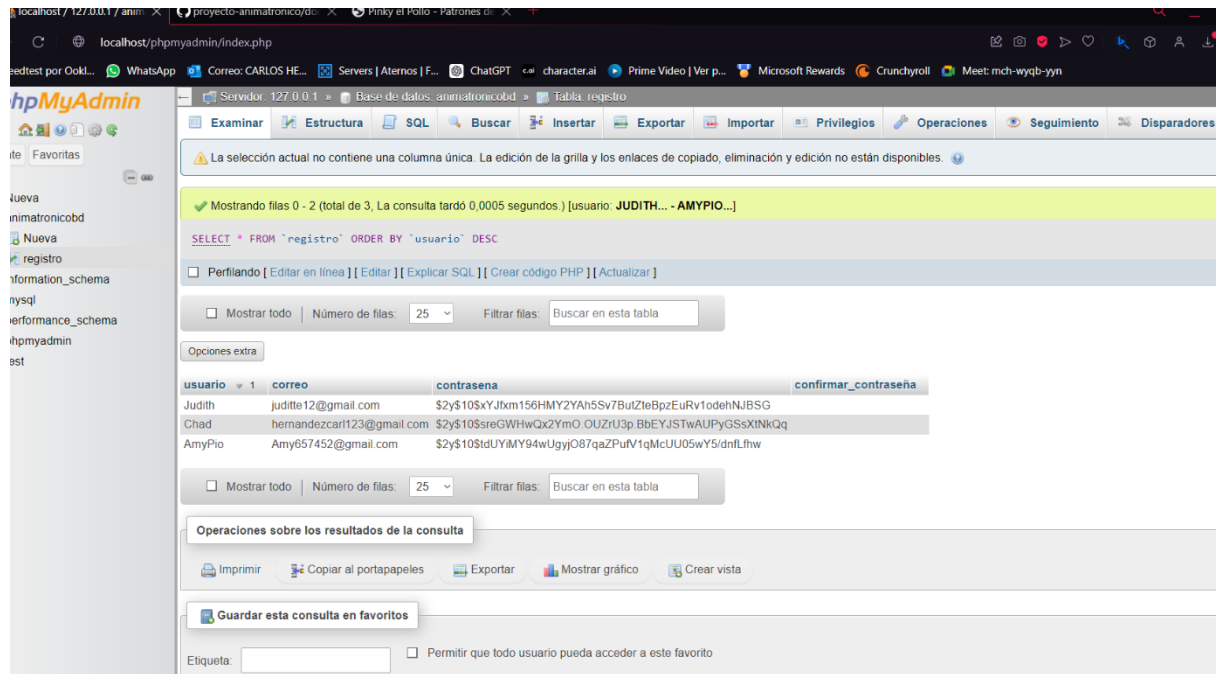
Sprint 2			7	3/11/2024	3/18/2024
Característica 1	Implementación de movimientos		7	3/11/2024	3/18/2024
Tarea 1	Planeación de movimientos posibles o predeterminados		7	3/11/2024	3/18/2024
Característica 2	Configuración de frontend		7	3/11/2024	3/18/2024
Tarea 1	Realización de HTML de las interfaces		7	3/11/2024	3/18/2024
Tarea 2	Complementación de CSS		7	3/11/2024	3/18/2024
Característica 3	Configuración de entorno de comunicación		7	3/11/2024	3/18/2024
Tarea 1	Recibimiento de ordenes(microcontrolador)		7	3/11/2024	3/18/2024
Tarea 2	Recibimiento de ordenes del (app web)		7	3/11/2024	3/18/2024
Característica 1	Configuración de backend		7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 1	Creación de Base de datos		7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 2	Conexión de app con Base de datos		7	4/8/2024	4/5/2024
Característica 2	Diseño de interfaz de control		7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 1	Implementación de Interfaz(HTML y CSS)		7	4/8/2024	4/5/2024
Tarea 2	Implementación de comandos para comunicación con broker		7	4/8/2024	4/5/2024

## Grant

### TimelineGanttOverviewSection



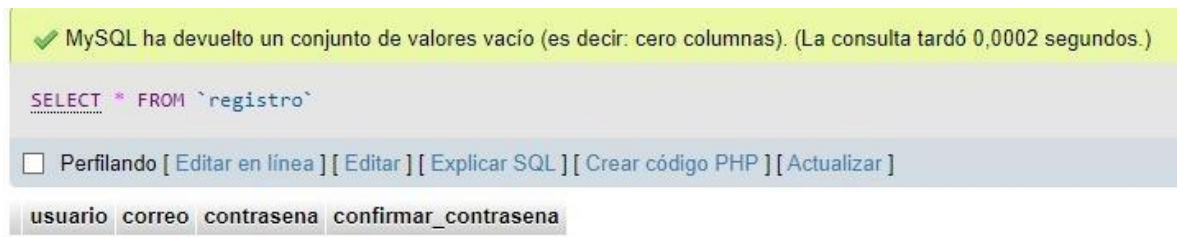
## Base de Datos



The screenshot shows the phpMyAdmin interface for a database named 'animatronico'. The 'registro' table is selected, and its structure is displayed. The table has four columns: 'usuario', 'correo', 'contrasena', and 'confirmar\_contrasena'. The data is as follows:

usuario	correo	contrasena	confirmar_contrasena
Judith	judite12@gmail.com	\$2y\$10\$XyJfkm156HMY2YAh5Sv7BuiZleBpzEuRv1odehNJBSG	
Chad	hernandezcarl123@gmail.com	\$2y\$10\$sreGWHwQx2YmO OUZrU3p BbEYJSTwAUPyGSSxInkQq	
AmyPio	Amy657452@gmail.com	\$2y\$10\$tdUYMY94wUggyO87qaZPuV1qMcUU05wYS/dnLfhw	

Para la base de datos guardaremos la información de los usuarios en base al registro otorgado en la interfaz de registro para que en la interfaz de login puedan iniciar sesión.



The screenshot shows the phpMyAdmin interface for a database named 'animatronico'. The 'registro' table is selected, and its structure is displayed. The table has four columns: 'usuario', 'correo', 'contrasena', and 'confirmar\_contrasena'. The data is as follows:

usuario	correo	contrasena	confirmar_contrasena
Judith	judite12@gmail.com	\$2y\$10\$XyJfkm156HMY2YAh5Sv7BuiZleBpzEuRv1odehNJBSG	
Chad	hernandezcarl123@gmail.com	\$2y\$10\$sreGWHwQx2YmO OUZrU3p BbEYJSTwAUPyGSSxInkQq	
AmyPio	Amy657452@gmail.com	\$2y\$10\$tdUYMY94wUggyO87qaZPuV1qMcUU05wYS/dnLfhw	

```
CREATE DATABASE Animatronico;

USE Animatronico;

CREATE TABLE registro (
    usuario VARCHAR(50),
    correo VARCHAR(50),
    contrasena VARCHAR(50),
    confirmar VARCHAR(50)
);
```

## Prototipo por sprint 2

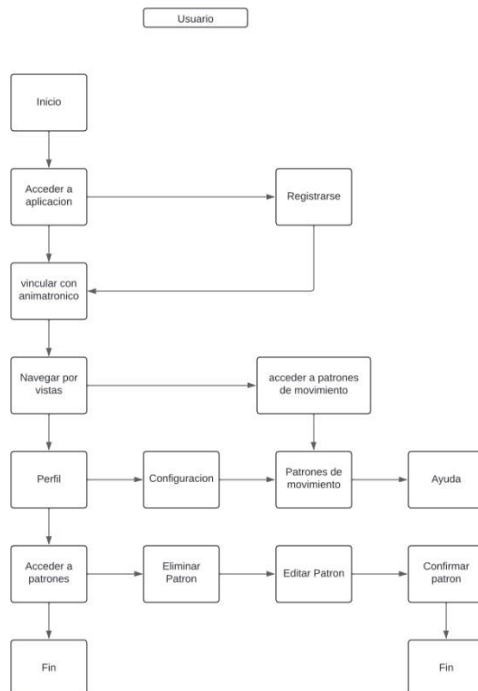
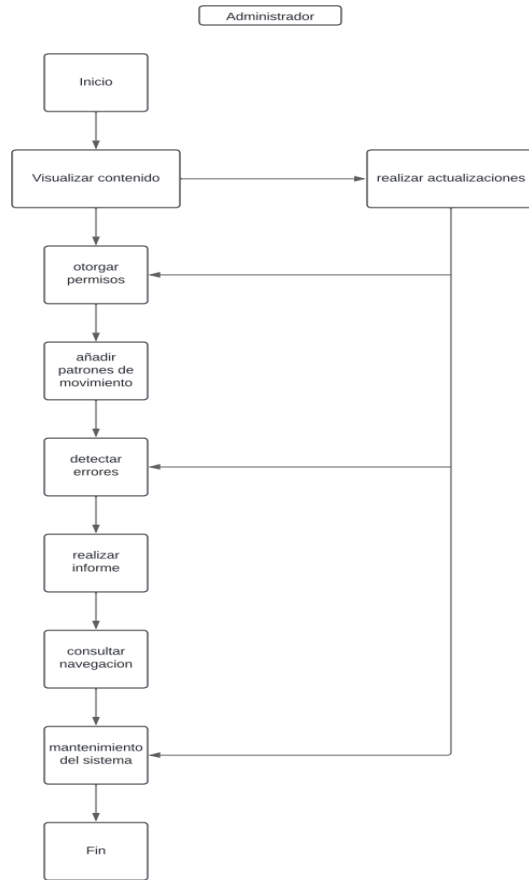
SPRINT 2

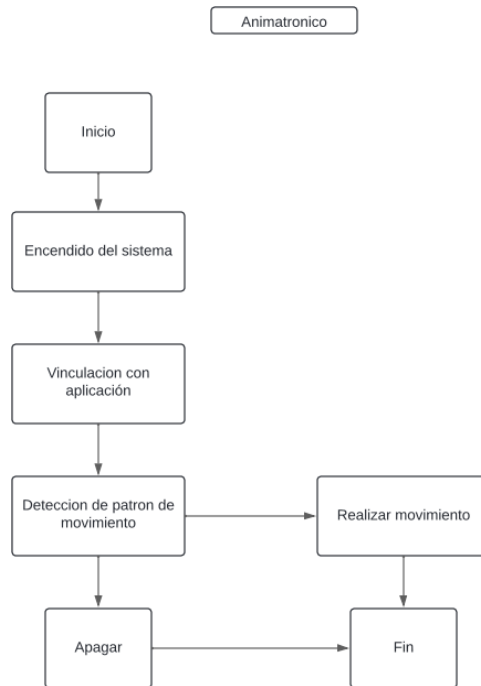
Identificador (ID) de la historia	Enunciado de la historia				Criterios de aceptación			
	Rol (COMO)	Característica / Funcionalidad (QUIERO)	Razón / Resultado (PARA)	Número (#) de escenario	Criterio de aceptación (Título)	Contexto (DADO)	Evento (CUANDO)	Resultado / Comportamiento esperado (ENTONCES)
01 Patrón de saludo.	Como usuario.	Necesito que mande una señal de saludo.	Con la finalidad de seguir el patrón desde el sistema.	1	No reconozca el patrón.	En caso de que el software se llegue a desconectar.	cuando no sea reconocido el software con el hardware.	el sistema no podrá hacer el patrón establecido.
				2	Que se llegue a trabar.	En caso que el hardware este absoleto o se haya aberiado.	cuando tiene daños de fabrica o del código.	el sistema mostrará un mensaje que no esta reconociendo el hardware.
				3	Que no tenga batería el animatronico.	Que no se conecto el tiempo estimado.	cuando el cliente no lee el instructivo.	el sistema te avisara que el animatronico no cuenta con batería.
				4	Que se llegue a dañar el hardware. (algun cambio de piezas electronicas)	Dado que durante la entrega se dañe ó el cliente lo averio.	Cuando no pasa la calidad y este esta descuidado.	Se requiere de un cambio o pedir mantenimiento.
				5	Sin conexión.	En caso de que el software tenga una falla de vinculación con el hardware.	cuando el sistema no tenga conexión.	el sistema mostrará un mensaje que no puede realizar la acción.
02 Patrón de aleteo	Como usuario	Necesito enviar una señal para que haga aleteo	Con la finalidad de que el robot se mueva	1	No logra enviar indicación	En caso que el software se llegue a anular conexión	cuando no haya conexión entre hardware y software	el hardware no recibirá la indicación deseada
				2	congelamiento de software	En caso que sobrepase el numero de personas conectadas	se pasa del numero de usuarios permitido	el sistema muestra que alcanzó el límite permitido
				3	sin conexión	En caso de una falta de vinculación entre dispositivos	cuando no haya conexión entre dispositivos	el sistema mostrará que no hay conexión
				4	Daño de componente en hardware	Daño durante entrega, tiempo de uso o interacción física con algún usuario	Cuando no es vigilado y dado mantenimiento correspondiente	Requiere cambio o mantenimiento

En esta ocasión se evaluaron los patrones de movimiento del animatrónico viendo los posibles escenarios tanto positivos como negativos.

## Diagrama de actividad

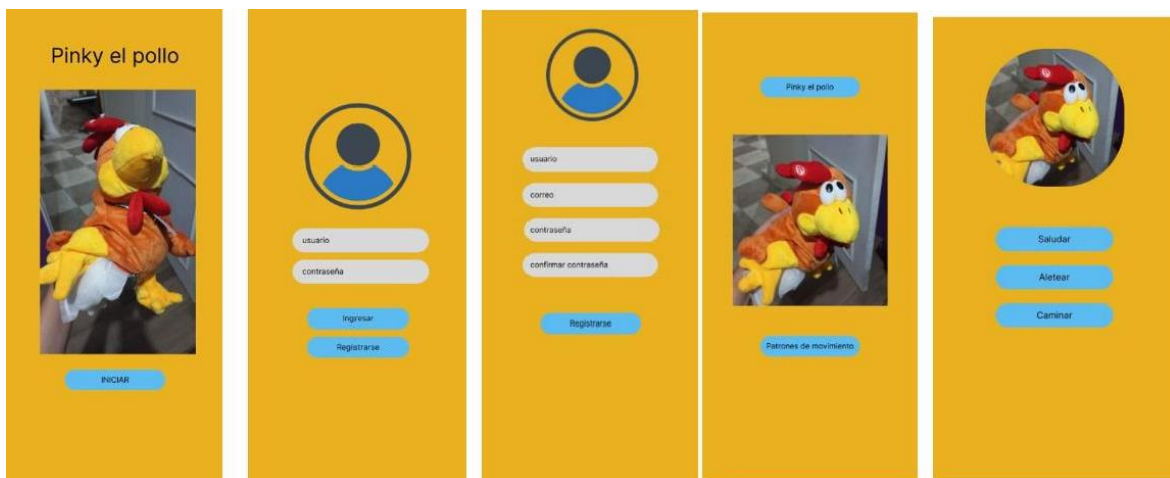
Nota: los diagramas de actividades al ser un proyecto bastante pequeño entre comillas se mantienen en general.





## Componente funcional

Como parte de este punto tenemos una versión beta de las interfaces que componen la aplicación web como la de inicio, el login y registro, y botones de control de nuestro amigo pollo.



## Retrospectiva del equipo

Durante esta parte del sprint hubo detalles a la hora de la realización de la interfaz, al principio creímos realizar de manera sencilla pero las herramientas utilizadas daban un pequeño detalle al momento de acceder que no estaban en su lugar algunos de los elementos visuales pero logramos el cometido, otro detalle fue la base de datos que aunque su producción fue decente lograr que conectara fue un pequeño desafío pero mientras veamos a este pequeño amigo poder moverse mediante esta forma los esfuerzos no serán en vano.

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