

# **REUNIÓN 1 ORGANIZACIÓN DE LA TEMPORADA 2019-2020**

## **INDICE**

- 1. Objetivos temporada**
- 2. Puntos para analizar en la reunión**
- 3. Borrador planificación de la temporada 2019-2020**
- 4. División provisional de equipos**



## 1. OBJETIVOS TEMPORADA

Tener listo y funcionando el primer prototipo de los robots para este semestre.

## 2. PUNTOS PARA ANALIZAR EN LA REUNIÓN

- Hay que currárselo si queremos participar

Correos con uno de los organizadores de la liga:

Organizador:

No se decirte ahora Alex, pero si teneis una asociacion seria con miembros estables eso obviamente ayuda.  
El año pasado tuvimos problemas con dos asociaciones porque no se lo tomaban en serio.

Alex

:

Estaría estupendo poder trabajar en la liga de este año desde otro club pero ya nos hemos metido de lleno en la creación de la asociación y no podemos dejarlo ahora a medias. Entiendo que se hallan endurecido las reglas para entrar en la competición, pero no podríamos entrar el próximo año? Que nuevas restricciones habrá para ver si podríamos entrar?

Organizador:

Para la temporada que viene el tema de los clubes será todavía más restrictivo y probablemente sea necesario tener empresa para poder crear un club, nos pasa la LVP que poco a poco vamos profesionalizando y los actores que antes podían entrar, despues no pueden.



- **Proceso de aprobación como va**

Falta el contrato de precario, ya está entregado. (3-4 semanas)

Analizar que falta y que podemos hacer para solucionarlo.

- **Ponerse de acuerdo en el borrador de la planificación**

- **Crear cuenta Trello unificada para el ICR**

- **Definir división provisional de equipos**

- **Marcar directrices sobre la financiación y adquisición de componente**

Que componentes necesitamos para el desarrollo de la primera fase?

Pasos que seguir para decidir qué componentes comprar. Tenemos que tener muy claro el componente que necesitamos antes de comprarlo.

Pasos que se van a seguir para buscar financiación externa.



### 3. BORRADOR PLANIFICACIÓN DE LA TEMPORADA 2019-2020

#### FASE 1

22/10/2019 - 15/1/2020

Arrancamos la temporada 2019-2020 con el objetivo de tener los primeros prototipos funcionales de los robots para finales de este año. Aunque los requisitos de los prototipos para la primera fase se concretaran más adelante, el reto es conseguir unos robots con todas las funcionalidades necesarias para competir.

Planteamos la división de los miembros de la asociación en tres equipos, uno dedicado al desarrollo del humanoide y los otros dos al desarrollo del velocista. Si en un futuro el número de participantes en la asociación aumenta se deja abierta la posibilidad de crear nuevos equipos. La creación de varios equipos surge con el objetivo de crear competitividad entre los participantes, fomentando por un lado el desarrollo de los robots y por otro favoreciendo la compenetración entre los miembros del equipo. Cada equipo tendrá un responsable que se encargará de coordinar las tareas y organizarlo.

Dentro de cada equipo se plantea trabajar con objetivos a corto plazo que no duren más de dos semanas. Dichos periodos los denominaremos *sprint*. El objetivo es conseguir adaptarnos mejor al tiempo disponible por cada miembro del equipo durante la duración del *sprint*. Como dinámica a seguir se plantea iniciar el *sprint* con una primera reunión entre los miembros del equipo para establecer los requisitos a cumplir en el *sprint*, así como la asignación o distribución de los requisitos entre los miembros del equipo. Después comenzará la etapa de desarrollo, en la que se recomienda que los componentes del equipo mantengan comunicación continua sobre los progresos que se realicen. Por último una reunión de cierre en la que se analicen si se han cumplido los objetivos y que se podría mejorar. Cuando los prototipos estén más avanzados en estas reuniones el objetivo será probar los avances en los robots, realizando un simulacro de la competición.

Como software de soporte básico usaremos el *Trello* y el *GitHub*. El primero, el *Trello*, es un entorno diseñado para facilitar la organización de grupos de trabajo de forma sencilla y gráfica. El segundo, el *GitHub*, es un software diseñado para gestionar el control de versiones de proyectos software, en donde tendremos almacenado tanto el código de los robots como su documentación. Estos dos programas son cruciales para desarrollar de los proyectos dentro de la asociación, por esto es imprescindible que todos los participantes los dominen.

Como actividad paralela al diseño de los robots se va a exigir a los desarrolladores un mínimo de documentación sobre el proceso de diseño. Esta documentación consistirá en un breve informe que después de cada *sprint*, sintetice los objetivos iniciales, los resultados finales, las dificultades encontradas y alguna sugerencia a futuro o cosas que mejorar. Por último indicar que se va a requerir a los programadores buenas prácticas en el desarrollo de software, siendo imprescindible que el código sea autoexplicativo (nombres de variables, funciones, clases, etc. lógicos y líneas de código comentadas ).



#### 4. DIVISIÓN PROVISIONAL DE EQUIPOS

Humanoide	Velocista 1	Velocista 2
Raúl	Miguel	Alex Rodríguez
Juan Antonio	Alex	Gonzalo
Javi	Nico Armero	Guillermo
Jesús		Oscar
Javier Valero	Nacho	
Pablo Ruiz		

