

Controlar movimiento del brazo

- ✚ **Como** Usuario
- ✚ **Puedo** Controlar los movimientos del brazo
- ✚ **Para** Realizar las tareas que especifique por medio del uso de la interfaz

Criterios de aceptación:

- ✚ **Dado** que el brazo robótico está listo para operar
- ✚ **Cuando** el usuario selecciona una tarea o dirige manualmente el brazo
- ✚ **Entonces** el brazo generara los movimientos específicos con respecto a los requerimientos del usuario

Detalles:

- ✚ El brazo robótico es capaz de, por medio de la interfaz generada para este, moverse por medio del manejo de servomotores que incorporan la parte física del brazo
- ✚ El usuario tendrá total control del movimiento como el detenerlo a cualquier momento el movimiento del brazo
- ✚ El usuario podrá mover de manera remota por medio de la pagina web generada, y este proceso se llevará a cabo de manera fácil y segura por medio del teclado el cual tendrá acceso por medio de la plataforma web

Monitoreo de servomotores y cámara

- ✚ **Como** Usuario
- ✚ **Puedo** Visualizar a través de la interfaz el uso de la cámara
- ✚ **Para** la detección del entorno por medio de la cámara y la fuerza de agarre del brazo por medio de los servomotores

Criterios de aceptación:

- ✚ **Dado** que la cámara y los servos están incorporados al brazo activo.
- ✚ **Cuando** el usuario haga uso de la interfaz de monitoreo.
- ✚ **Entonces** podrá visualizar los datos de la cámara y el movimiento plasmado en la interfaz.

Detalles:

- ✚ Los datos arrojados de los servos por medio de la interfaz se mostrará de manera clara y comprensiva.
- ✚ La captura de imagen de la cámara por medio de la interfaz lograra la visualización del entorno a tiempo real donde se encuentre el brazo robótico.
- ✚ Tanto los servos como la cámara incorporadas son dispositivos los cuales nos brindaran a mantener una mejor experiencia con el uso del brazo con respecto a su funcionalidad en tiempo real.

Creación y gestión de la pagina

- ✚ **Como** programador
- ✚ **Puedo** conocer el tipo de interfaz a desarrollar para el manejo del brazo robótico, caracterizándose por su sencillez y fácil entendimiento
- ✚ **Para** que el usuario tenga una buena experiencia en el tiempo de uso

Criterios de aceptación:

- ✚ **Dado** que se quiere proveer una experiencia agradable al usuario
- ✚ **Cuando** el usuario haga uso de esta web
- Entonces** se requiere generar una web de fácil de comprensión y entendimiento.

Detalles:

- ✚ La elaboración de esta página web permitirá el manejo del brazo robótico teniendo en cuenta los principios de la sostenibilidad
- ✚ Por ello el usuario tendrá la facilidad de entender el modo de uso de la operación del brazo debido a que la interfaz en la cual se esta manejando es sencilla y fácil de usar.
- ✚ La interfaz estará comunicada al brazo por medio de red Wiki, esto se lo pensó de tal motivo ya que esta comunicación es bidireccional lo cual nos permitirá tener una conexión constante entre la interfaz que se controla por el usuario y el robot.