



# Optimización biomecánica del ciclismo asistida por inteligencia artificial

Autor:

Ing. Rodrigo Iván Goñi

Director:

MSc. Fernando Corteggiano (FNRC)

*Esta planificación fue realizada en el curso de Gestión de proyectos  
entre el 24 de junio de 2025 y el 16 de agosto de 2025.*

## Índice

1. Descripción técnica-conceptual del proyecto a realizar . . . . .	5
2. Identificación y análisis de los interesados . . . . .	6
3. Propósito del proyecto . . . . .	6
4. Alcance del proyecto . . . . .	7
5. Supuestos del proyecto . . . . .	8
6. Product Backlog . . . . .	9
7. Criterios de aceptación de historias de usuario . . . . .	10
8. Fases de CRISP-DM . . . . .	12
9. Desglose del trabajo en tareas . . . . .	14
10. Planificación de Sprints. . . . .	16
11. Diagrama de Gantt (sprints) . . . . .	17
12. Normativa y cumplimiento de datos (gobernanza). . . . .	20
13. Gestión de riesgos . . . . .	20
14. Sprint Review . . . . .	25
15. Sprint Retrospective . . . . .	26

## Registros de cambios

Revisión	Detalles de los cambios realizados	Fecha
0	Creación del documento	24 de junio de 2025
1	Se completa hasta el punto 5 inclusive	07 de julio de 2025
2	Se completa hasta el punto 9 inclusive	15 de julio de 2025
3	Se completa hasta el punto 12 inclusive	29 de julio de 2025
4	Se completa hasta el punto 15 inclusive	4 de agosto de 2025

## Acta de constitución del proyecto

Buenos Aires, 24 de junio de 2025

Por medio de la presente se acuerda con el Ing. Rodrigo Iván Goñi que su Trabajo Final de la Carrera de Especialización en Inteligencia Artificial se titulará “Optimización biomecánica del ciclismo asistida por inteligencia artificial ” y consistirá en el desarrollo de un prototipo de un sistema inteligente que, mediante la integración de la detección de pose por redes neuronales y el análisis de datos de sensores, optimice los parámetros biomecánicos de la bicicleta para maximizar la potencia, eficiencia y minimizar el riesgo de lesiones del ciclista. El trabajo tendrá un presupuesto preliminar estimado de 600 horas y un costo estimado de \$15000, con fecha de inicio el 24 de junio de 2025 y fecha de presentación pública el 15 de abril de 2026.

Se adjunta a esta acta la planificación inicial.

Dr. Ing. Ariel Lutenberg  
Director posgrado FIUBA

Nombre del cliente  
Empresa del cliente

MSc. Fernando Corteggiano  
Director del Trabajo Final

## 1. Descripción técnica-conceptual del proyecto a realizar

La biomecánica en el ciclismo es un factor fundamental para mejorar el rendimiento y prevenir lesiones. Se basa en el principio de adaptar la bicicleta a las características físicas del ciclista. Un ajuste incorrecto no solo puede causar lesiones, sino también disminuir la potencia de salida hasta en un 20 %. Sin embargo, el acceso a un análisis biomecánico profesional presenta barreras significativas: las soluciones actuales suelen ser costosas, de baja disponibilidad y requieren visitas a laboratorios especializados.

El desafío principal de este proyecto es encontrar el balance óptimo entre la posición que maximiza la velocidad y aquella que minimiza el esfuerzo y el riesgo de lesiones. Frecuentemente, la postura más aerodinámica no es la más sostenible a largo plazo. Para abordar este problema, se propone el desarrollo de un sistema que ajuste automáticamente los parámetros de la bicicleta. Mediante el uso de inteligencia artificial, el sistema analizará la postura del ciclista para optimizar la potencia de salida y reducir la tensión muscular, lo que exige un enfoque de optimización multiobjetivo con diversas restricciones.

Las soluciones convencionales se basan en un análisis estático y puntual, realizado en un único día y dependiente en gran medida de la experiencia del biomecánico. La recomendación de repetir el ajuste anualmente, sumada a su alto costo y escasa disponibilidad, provoca que la mayoría de los ciclistas no mantengan una configuración óptima en sus bicicletas.

El valor fundamental de este sistema radica en ofrecer al ciclista la capacidad de realizar autoajustes frecuentes, de forma autónoma y a un costo significativamente menor que las alternativas tradicionales. Esto democratiza el acceso a una biomecánica de precisión, lo que permite una mejora continua del rendimiento y la prevención de lesiones.

Para lograr estos objetivos, el sistema propuesto se estructura en una serie de módulos interconectados, como se ilustra en el diagrama de bloques de la figura 1 a continuación:

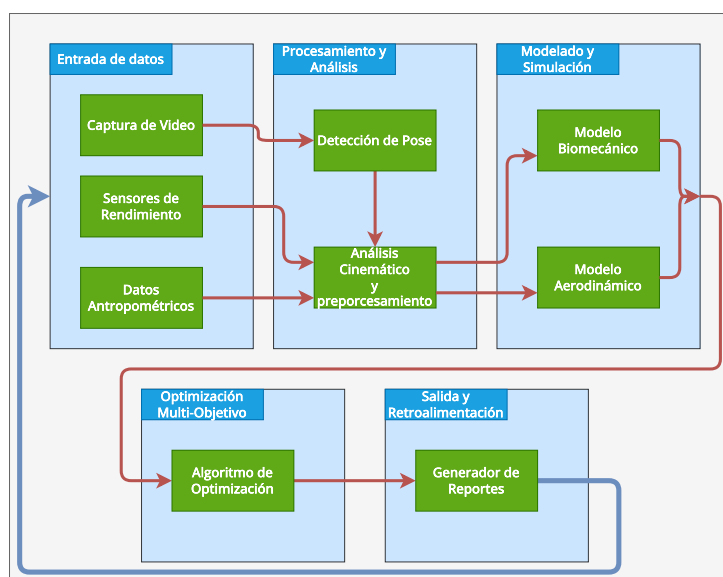


Figura 1. Diagrama en bloques del sistema.

- Entrada de datos: este módulo es el encargado de recolectar datos de las distintas fuentes de información. Se compone de una fuente de video, sensores de rendimiento y los datos antropomórficos del ciclista.
- Procesamiento y análisis: este módulo toma los datos de entrada y los procesa. Con la ayuda de una red neuronal de detección de pose, añade los datos de posición del ciclista al sistema. Luego, en un módulo de preprocesamiento, los datos se filtran, sincronizan, limpian y completan.
- Modelado y simulación: con ayuda de un modelo físico y aerodinámico, se predice cómo impactarán los cambios de los parámetros de la bicicleta en el rendimiento.
- Optimización multi-objetivo: con un algoritmo genético, se buscará maximizar la performance del objetivo en un rango adecuado de posición, tratando de minimizar la resistencia aerodinámica y teniendo en cuenta la morfología y el nivel del ciclista.
- Salida y retroalimentación: con los datos de la optimización, se generará un reporte de recomendaciones y posibles configuraciones de la bicicleta. Una vez finalizado el reporte, se recomienda ajustar los parámetros para volver a iniciar el análisis.

## 2. Identificación y análisis de los interesados

Rol	Nombre y Apellido	Organización	Puesto
Responsable	Ing. Rodrigo Iván Goñi	FIUBA	Alumno
Orientador	MSc. Fernando Corteggiano	FNRC	Director del Trabajo Final
Cliente	Jam rod sr, bikepro o maxibici	Tiendas especializadas en ciclismo	Posible cliente
Usuario final	Ciclistas de distintos tipos	-	-

- Responsable: el Ing. Rodrigo Iván Goñi es el líder del proyecto de optimización biomecánica asistida por IA. Es ingeniero en mecatrónica.
- Orientador: el MSc. Fernando Corteggiano, ingeniero electricista y magister en ciencias de la ingeniería de la UNRC, es director y profesor adjunto. Ya ha dirigido diversas tesis, aportará su experiencia en electrónica, telecomunicaciones y software, para definir el alcance y requerimientos del sistema.
- Cliente: tiendas especializadas como \*\*Jam rod sr, bikepro\*\* o \*\*Maxibici\*\* que buscan un sistema innovador para ofrecer a sus clientes servicios de ajuste de bicicleta (bike fitting) más precisos y eficientes.
- Usuario final: ciclistas de distintos tipos que buscan optimizar la comodidad o el rendimiento de su bicicleta a través de ajustes personalizados.

## 3. Propósito del proyecto

El propósito de este proyecto es desarrollar un sistema inteligente y personalizado que, mediante la integración de la detección de pose por redes neuronales y el análisis exhaustivo de datos

provenientes de sensores de ciclismo, optimice los parámetros biomecánicos de la bicicleta. Esto incluye la altura y posición del sillín, la longitud de las bielas, la altura y ancho del manillar. El objetivo principal es maximizar la potencia y eficiencia del pedaleo, minimizar el riesgo de lesiones y equilibrar estos factores con la aerodinámica. Este sistema permitirá a los ciclistas realizar autoajustes frecuentes, de forma autónoma y a un costo significativamente menor que las alternativas tradicionales, lo que democratiza el acceso a una biomecánica de precisión y permite una mejora continua del rendimiento y la prevención de lesiones.

#### 4. Alcance del proyecto

El proyecto incluye:

- Desarrollo de un sistema de optimización personalizado: proporcionará recomendaciones para el ajuste biomecánico de la bicicleta, que busquen maximizar el rendimiento (medido por la potencia y velocidad), la eficiencia y prevenir lesiones.
- Ciclo continuo de análisis y retroalimentación: el sistema funcionará a través de las siguientes etapas:
  - Captura de datos:
    - Calibración de la cámara.
    - Grabación de videos del ciclista pedaleando.
    - Recopilación simultánea de datos de rendimiento mediante sensores de potencia, cadencia y velocidad.
  - Análisis y modelado:
    - Análisis de movimiento: uso de red neuronal de estimación de pose para extraer coordenadas 2D de puntos clave del cuerpo del ciclista desde los videos.
    - Análisis cinemático: estudio de ángulos de articulaciones, fluidez del pedaleo y variabilidad del movimiento.
    - Modelo biomecánico: creación de un modelo digital del sistema ciclista y bicicleta para simular el impacto de los ajustes en la potencia y el riesgo de lesión.
  - Optimización integral: un algoritmo de optimización analizará combinaciones para lograr el equilibrio perfecto entre:
    - Ajuste biomecánico: determinación de la configuración óptima de componentes.
    - Aerodinámica: evaluación de la postura del ciclista para la resistencia del aire, que buscará la posición más aerodinámica y sostenible.
    - Prevención de lesiones: penalización de configuraciones que aumenten el estrés en articulaciones.
  - Recomendación y re-evaluación: generación de un reporte con recomendaciones claras para ajustar la bicicleta, que permita nuevas sesiones de captura de datos para refinar el ajuste.
- Adquisición y uso de datos:
  - Videos de ciclismo grabados desde el lateral y el frontal.
  - Datos de sensores sincronizados: potencia, cadencia y velocidad.
  - Datos antropométricos del ciclista y configuración actual de la bicicleta.

- Utilización de recursos propios y entorno controlado para pruebas sistemáticas y sincronización precisa.

El presente proyecto no incluye:

- El desarrollo de hardware personalizado para la captura de datos, más allá de la integración con sensores comerciales existentes.
- El entrenamiento de la red neuronal de detección de pose desde cero. se espera utilizar o adaptar redes neuronales preexistentes.
- La integración con todos los posibles modelos de bicicletas y componentes del mercado.
- La simulación de factores externos complejos como condiciones climáticas extremas o interacciones con el tráfico.

## 5. Supuestos del proyecto

Para el desarrollo del presente proyecto se supone que:

- Se dispondrá de un rodillo de entrenamiento inteligente y sus respectivos sensores (potenciómetro, cadencia, velocidad) para la captura de datos en un entorno controlado y la realización de pruebas sistemáticas.
- Se tendrá acceso a una cámara de video con capacidad para grabar en alta resolución.
- La red neuronal de detección de pose (como Keypoint R-CNN o MediaPipe) a utilizar será lo suficientemente robusta y precisa para extraer los puntos clave del cuerpo del ciclista necesarios para el análisis biomecánico, y que su rendimiento será adecuado para el procesamiento de video.
- Existirá suficiente disponibilidad de datos propios y de la comunidad.
- El entorno de desarrollo y las herramientas de software necesarias son adecuadas.
- Se contará con el tiempo y los recursos humanos necesarios para la investigación, desarrollo, implementación y realización de pruebas del sistema, incluida la mano de obra propia para la ejecución del proyecto.
- Se contará con la revisión y retroalimentación constante del director del proyecto, MSc. Fernando Corteggiano, para asegurar la correcta orientación técnica y académica.
- Las condiciones de iluminación durante la captura de video serán adecuadas para permitir una detección de pose precisa.
- El proyecto se centrará en optimizaciones biomecánicas para el ciclismo en carretera o interior en rodillo.
- Las variaciones individuales en la anatomía y flexibilidad de los ciclistas podrán ser adecuadamente modeladas y tenidas en cuenta por el algoritmo de optimización.



## 6. Product Backlog

- Épica 1: adquisición y preprocesamiento de datos biomecánicos.
  - HU1: como ciclista, quiero que el sistema tome mi imagen de pedaleo para analizar mi postura.
    - Dificultad: 3
    - Complejidad: 2
    - Incertidumbre: 2
    - Suma: 7 → Story points: 8
  - HU2: como ingeniero, quiero consolidar un proceso de obtención de datos coordinado y automatizado para asegurar la eficiencia del análisis.
    - Dificultad: 4
    - Complejidad: 4
    - Incertidumbre: 3
    - Suma: 11 → Story points: 13
  - HU3: como ingeniero en inteligencia artificial, quiero aplicar técnicas de visión por computadora para obtener automáticamente los puntos clave de mi cuerpo en los videos de pedaleo, de manera que el análisis biomecánico sea preciso.
    - Dificultad: 5
    - Complejidad: 5
    - Incertidumbre: 4
    - Suma: 14 → Story points: 21
  - HU4: como científico de datos, quiero realizar un análisis exploratorio de los datos y filtrarlos correctamente para asegurar la calidad de la información utilizada en los modelos.
    - Dificultad: 3
    - Complejidad: 3
    - Incertidumbre: 2
    - Suma: 8 → Story points: 8
- Épica 2: modelado y optimización biomecánica.
  - HU5: como ingeniero de software, quiero que el sistema simule las condiciones de pedaleo y el impacto de los ajustes mecánicos para predecir los resultados de la optimización.
    - Dificultad: 4
    - Complejidad: 4
    - Incertidumbre: 3
    - Suma: 11 → Story points: 13
  - HU6: como ingeniero, necesito modelar un algoritmo de optimización biomecánica multi-objetivo para encontrar la configuración de bicicleta más eficiente y cómoda.
    - Dificultad: 5
    - Complejidad: 5
    - Incertidumbre: 5
    - Suma: 15 → Story points: 21

- HU7: Como ingeniero, necesito un sistema de optimización que considere la morfología y el nivel del ciclista para ofrecer recomendaciones personalizadas y efectivas.
  - Dificultad: 4
  - Complejidad: 3
  - Incertidumbre: 3
  - Suma: 10 → Story points: 13
- Épica 3: generación de recomendaciones y experiencia de usuario.
  - HU8: como ciclista, quiero recibir un reporte claro y conciso con las recomendaciones de configuración de mi bicicleta para poder realizar los ajustes yo mismo.
    - Dificultad: 3
    - Complejidad: 3
    - Incertidumbre: 2
    - Suma: 8 → Story points: 8
  - HU9: como usuario, quiero que la interfaz me permita ingresar fácilmente los parámetros relevantes del ciclista y la bicicleta para obtener un análisis preciso.
    - Dificultad: 3
    - Complejidad: 2
    - Incertidumbre: 2
    - Suma: 7 → Story points: 8
- Épica 4: validación y mejora continua del sistema.
  - HU10: como ciclista, quiero poder re-evaluar mi postura y rendimiento después de aplicar los ajustes recomendados para refinar la optimización.
    - Dificultad: 3
    - Complejidad: 2
    - Incertidumbre: 2
    - Suma: 7 → Story points: 8
  - HU11: como desarrollador, necesito un entorno controlado para realizar pruebas sistemáticas y asegurar la precisión del sistema.
    - Dificultad: 4
    - Complejidad: 3
    - Incertidumbre: 3
    - Suma: 10 → Story points: 13

## 7. Criterios de aceptación de historias de usuario

- Épica 1: adquisición y preprocesamiento de datos biomecánicos.
  - Criterios de aceptación HU1:
    - El sistema debe activar y controlar la cámara de manera autónoma para la captura de video del ciclista mientras pedalea.
    - El ciclista debe recibir una confirmación visual o sonora clara de que la grabación ha comenzado y finalizado correctamente.

- Los videos capturados deben guardarse automáticamente en un formato específico.
- Criterios de aceptación HU2:
  - Tras la subida de un video, el sistema debe iniciar automáticamente la secuencia de preprocesamiento y extracción de datos.
  - El ingeniero debe poder visualizar el progreso de la obtención y procesamiento de los datos en una interfaz de estado.
  - El sistema debe registrar un log detallado de cada paso del proceso de obtención de datos, que incluya la hora de inicio y fin, y cualquier error.
- Criterios de aceptación HU3:
  - El algoritmo debe identificar correctamente los puntos clave del esqueleto del ciclista en cada fotograma del video.
  - Los puntos clave detectados deben superponerse visualmente sobre el video original para una verificación rápida de la precisión por parte del ingeniero.
  - La tasa de detección de puntos clave debe ser adecuada y en un tiempo razonable.
- Criterios de aceptación HU4:
  - El sistema debe permitir la aplicación de filtros predefinidos a los datos de los puntos clave.
  - Se deben generar gráficos de distribución y series temporales para cada punto clave y métrica, que permitan la identificación visual de anomalías.
  - La aplicación de filtros debe reducir el ruido en los datos al menos en un 20 % sin perder información relevante, según métricas preestablecidas.
- Épica 2: modelado y optimización biomecánica.
  - Criterios de aceptación HU5:
    - El sistema debe ser capaz de simular las métricas biomecánicas clave para configuraciones de bicicleta diferentes.
    - Los resultados de la simulación deben presentarse en gráficos comparativos que muestren claramente el impacto de cada ajuste en las métricas.
    - Cada simulación individual debe completarse en un tiempo adecuado.
  - Criterios de aceptación HU6:
    - El algoritmo debe generar un conjunto de soluciones de Pareto que maximicen la eficiencia, minimicen la incomodidad y respeten las restricciones biomecánicas.
    - Las soluciones del frente de Pareto deben visualizarse en un gráfico que permita al ingeniero entender el balance entre los diferentes objetivos.
    - El algoritmo debe demostrar convergencia hacia un conjunto de soluciones estables y diversas dentro de un número razonable de generaciones o iteraciones.
  - Criterios de aceptación HU7:
    - El sistema debe ajustar los rangos de optimización y las ponderaciones de los objetivos con base en los datos de morfología y nivel del ciclista.
    - Las recomendaciones generadas deben mostrar una justificación clara de cómo la morfología y el nivel del ciclista influyeron en los ajustes sugeridos.
    - Los modelos internos deben integrar los parámetros morfológicos y de nivel del ciclista como variables de entrada en el proceso de optimización.
- Épica 3: generación de recomendaciones y experiencia de usuario.

- Criterios de aceptación HU8:
  - El sistema debe generar un reporte descargable que incluya las configuraciones de la bicicleta recomendadas.
  - El reporte debe contener diagramas o imágenes que ilustren visualmente cada ajuste y su ubicación en la bicicleta.
  - El reporte debe ser compatible con lectores de PDF estándar y poder ser accedido desde dispositivos móviles y de escritorio.
- Criterios de aceptación HU9:
  - La interfaz debe presentar campos de entrada de datos claros y con etiquetas descriptivas para todos los parámetros requeridos.
  - La interfaz debe ofrecer validación en tiempo real de los datos ingresados e indicar errores de formato o rangos inválidos de forma intuitiva.
  - La interfaz debe ser compatible con los navegadores web modernos.
- Épica 4: validación y mejora continua del sistema.
  - Criterios de aceptación HU10:
    - El sistema debe permitir al ciclista iniciar un nuevo ciclo de captura de video y análisis de postura para una reevaluación.
    - El sistema debe generar un informe comparativo que visualice los cambios en la postura y las métricas de rendimiento entre la evaluación inicial y la reevaluación.
    - Los datos de cada reevaluación deben almacenarse, vincularse con el historial del ciclista y permitir el acceso a versiones anteriores.
  - Criterios de aceptación HU11:
    - El entorno debe permitir la ejecución de pruebas unitarias, de integración y de extremo a extremo para todas las funcionalidades principales del sistema.
    - Los resultados de las pruebas deben visualizarse en un dashboard o reporte que muestre el estado de las pruebas de forma clara.
    - El entorno de pruebas debe ser reproducible y configurable para simular diferentes entornos y conjuntos de datos.

## 8. Fases de CRISP-DM

A continuación se detallan las fases del modelo CRISP-DM aplicadas al proyecto.

### 1. Comprensión del negocio:

- **Objetivo:** el proyecto busca desarrollar un prototipo de sistema inteligente que optimice los parámetros biomecánicos de una bicicleta. El propósito principal es maximizar la potencia y eficiencia del pedaleo, mientras se minimiza el riesgo de lesiones y se equilibra con la aerodinámica para alcanzar la máxima velocidad posible.
- **Valor agregado de IA:** la inteligencia artificial se utilizará para analizar la postura del ciclista a través de redes neuronales de detección de pose y para ejecutar un algoritmo de optimización multiobjetivo.
- **Métricas de éxito:** el éxito del proyecto se medirá por la capacidad del sistema para generar un reporte con recomendaciones claras y cuantificables. Además, la mejora en el rendimiento y la comodidad del ciclista se verificará a través de métricas objetivas y subjetivas post-ajuste, lo que permite un ciclo de reevaluación para validar el impacto positivo de las sugerencias.

## 2. Comprensión de los datos:

- Tipo y origen:
  - Videos del ciclista: grabaciones desde perspectivas lateral y frontal para el análisis de pose.
  - Datos de sensores: información de rendimiento como potencia (W), cadencia (RPM) ritmo cardíaco (BPM), y velocidad (km/h), recopilada de forma simultánea a los videos.
  - Datos antropométricos: medidas del ciclista y de la configuración inicial de su bicicleta.
- Cantidad y calidad: se utilizarán recursos propios, que incluyen un rodillo de entrenamiento inteligente que permite realizar pruebas en un entorno controlado. Esta configuración es clave para garantizar la sincronización precisa entre el video y los datos de los sensores. Para enriquecer el dataset, se podrán utilizar datos de plataformas comunitarias como Strava o Zwift.

## 3. Preparación de los datos:

- Características clave y transformaciones:
  - Se aplicarán técnicas de visión por computadora, mediante una red neuronal de estimación de pose, como Keypoint R-CNN o MediaPipe, para extraer las coordenadas 2D de puntos clave del cuerpo del ciclista a partir de los videos.
  - Los datos de sensores y los puntos clave extraídos serán filtrados, sincronizados, limpiados y completados en un módulo de preprocesamiento.
  - A partir de las coordenadas, se realizará un análisis cinemático para estudiar ángulos de articulaciones, fluidez del pedaleo y variabilidad del movimiento.

## 4. Modelado:

- Tipo de problema: el núcleo del proyecto es un problema de optimización multiobjetivo. Se busca encontrar el balance óptimo entre la aerodinámica y la potencia, ya que la postura más aerodinámica no siempre es la más potente o sostenible.
- Algoritmos posibles: se planea utilizar un algoritmo genético para explorar el espacio de soluciones y encontrar una configuración óptima de la bicicleta. Este algoritmo trabajará sobre un modelo físico que predice cómo los cambios en los parámetros impactan en el rendimiento. Además, se creará un modelo biomecánico digital para simular el efecto de los ajustes.

## 5. Evaluación del modelo:

- Métricas de rendimiento: la evaluación no se centrará en métricas de clasificación tradicionales. En su lugar, se evaluará la calidad de las soluciones generadas por el algoritmo de optimización. El algoritmo deberá producir un conjunto de soluciones en el frente de Pareto que representen los mejores compromisos posibles entre los objetivos.
- Métricas cuantificables y automatizables:
  - Reducción de la frecuencia cardíaca (FC) para una potencia dada: a una potencia de salida constante, un menor ritmo cardíaco post-ajuste indicaría una mayor eficiencia cardiovascular y un menor esfuerzo percibido. Esto es directamente medible con los sensores.

- Reducción de la variabilidad de ángulos críticos: una menor desviación estándar en ángulos articulares clave a lo largo del ciclo de pedaleo puede indicar mayor fluidez, estabilidad y menor riesgo de lesiones. Esto es automatizable a partir del análisis cinemático.
- Métricas subjetivas (para validación funcional):
  - Percepción del esfuerzo (RPE): el ciclista reporta su nivel de esfuerzo en una escala de 6 a 20 para una sesión de potencia y duración predefinida. Una disminución del RPE sería un indicador de confort y eficiencia.
  - Escalas de dolor/molestia: reportes del ciclista sobre la ausencia o reducción de molestias en articulaciones o músculos específicos.
- Proceso de evaluación: la validación final será funcional. El sistema generará un reporte con recomendaciones claras. El ciclista aplicará los ajustes y realizará una nueva sesión de captura de datos en el entorno controlado. En esta nueva sesión, se compararán las métricas objetivas y se recopilarán las métricas subjetivas con respecto a la configuración inicial. Esto permitirá cerrar un ciclo de mejora continua y validar empíricamente la efectividad de las recomendaciones.

## 9. Desglose del trabajo en tareas

Cuadro 1. Desglose de tareas del proyecto

Historia de usuario	Tarea técnica	Estimación	Prioridad
Épica 1: adquisición y preprocesamiento de datos biomecánicos			
HU1	Investigar y seleccionar la librería de Python para el control de la cámara.	4 h	Alta
HU1	Desarrollar el script para iniciar/detener la grabación y guardar el video.	8 h	Alta
HU2	Configurar la recolección de datos de sensores en sincronía con el video.	8 h	Alta
HU2	Implementar una función para la carga de datos antropométricos y de la bicicleta.	6 h	Media
HU2	Desarrollar el script que automatice la ejecución secuencial de la captura de video y sensores.	8 h	Alta
HU3	Investigar y comparar modelos pre-entrenados para la detección de pose.	8 h	Alta
HU3	Implementar el modelo seleccionado para procesar los videos y extraer coordenadas 2D de puntos clave.	8 h	Alta
HU3	Desarrollar una función para visualizar los puntos clave superpuestos en los fotogramas para verificación.	6 h	Media
HU4	Desarrollar scripts para la carga y visualización inicial de datos.	8 h	Alta
HU4	Implementar filtros para suavizar el ruido en los datos de sensores y coordenadas.	8 h	Media

Continúa en la página siguiente

Cuadro 1 – continuación de la página anterior

Historia de usuario	Tarea técnica	Estimación	Prioridad
HU4	Escribir funciones para detectar y gestionar valores atípicos o faltantes en las series de datos.	6 h	Media
Épica 2: modelado y optimización biomecánica			
HU5	Desarrollar el modelo físico-matemático que relacione los ángulos articulares con la potencia y la eficiencia.	8 h	Alta
HU5	Implementar una función que reciba los parámetros de la bicicleta y simule el impacto en el modelo.	8 h	Alta
HU5	Crear visualizaciones para mostrar los resultados de la simulación.	6 h	Media
HU6	Investigar y seleccionar una librería de Python para algoritmos genéticos.	8 h	Alta
HU6	Definir la función de fitness multiobjetivo.	8 h	Alta
HU6	Implementar el algoritmo genético para que explore el espacio de soluciones y encuentre el frente de Pareto.	8 h	Alta
HU7	Definir cómo los datos de entrada ajustarán los rangos y pesos del optimizador.	8 h	Alta
HU7	Integrar las variables de personalización como parámetros de entrada en el modelo de simulación.	8 h	Media
HU7	Ajustar la función de fitness para que penalice soluciones no viables según el perfil del ciclista.	8 h	Media
Épica 3: generación de recomendaciones y experiencia de usuario			
HU8	Diseñar la estructura y contenido del reporte final en PDF.	6 h	Alta
HU8	Desarrollar el script que genere el reporte en PDF con textos, datos y gráficos de forma automática.	8 h	Alta
HU9	Desarrollar una interfaz de usuario simple para la entrada de datos.	8 h	Media
HU9	Implementar validaciones de entrada para asegurar que los datos del usuario sean correctos y estén en rango.	6 h	Baja
Épica 4: validación y mejora continua del sistema			
HU10	Implementar la funcionalidad para guardar y cargar sesiones de análisis previas.	8 h	Media
HU10	Desarrollar un módulo que genere un reporte comparativo entre dos sesiones de un mismo ciclista.	8 h	Media
HU11	Estructurar el proyecto para permitir pruebas unitarias de los módulos clave.	8 h	Alta
HU11	Crear un conjunto de datos de prueba para validar el pipeline completo.	8 h	Media

Continúa en la página siguiente

Cuadro 1 – continuación de la página anterior

Historia de usuario	Tarea técnica	Estimación	Prioridad
HU11	Escribir pruebas de integración que verifiquen la correcta comunicación entre los módulos del sistema.	8 h	Media

## 10. Planificación de Sprints

Cuadro 2. Planificación detallada de sprints del proyecto

Sprint	HU o Fase	Tarea técnica o de gestión	Horas	Responsable	% comp.
Sprint 0	Planificación	Definición del alcance, cronograma y acta constitutiva.	15 h	Alumno	70 %
Sprint 0	Planificación	Configuración del entorno de desarrollo y repositorios.	10 h	Alumno	80 %
Sprint 1	HU1	Investigación y selección de librería para control de cámara.	8 h	Alumno	50 %
Sprint 1	HU1, HU2	Desarrollo del script de grabación y sincronización de sensores.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 1	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 2	HU2	Desarrollo del script para automatizar la captura de datos.	18 h	Alumno	0 %
Sprint 2	HU3	Investigación y comparación de modelos de estimación de pose.	12 h	Alumno	100 %
Sprint 2	HU3	Implementación de la extracción de puntos clave de videos.	15 h	Alumno	90 %
Sprint 2	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 3	HU3	Desarrollo de función para visualización del esqueleto.	12 h	Alumno	50 %
Sprint 3	HU4	Desarrollo de scripts para carga y análisis exploratorio (EDA).	18 h	Alumno	0 %
Sprint 3	HU4	Implementación de filtros para suavizado y limpieza de datos.	15 h	Alumno	0 %
Sprint 3	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 4	HU5	Desarrollo del modelo físico-matemático del ciclista.	25 h	Alumno	0 %
Sprint 4	HU5	Implementación de la simulación de ajustes posturales.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 4	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 5	HU6	Investigación y selección de librería para optimización genética.	10 h	Alumno	0 %
Sprint 5	HU6	Definición de la función de fitness multiobjetivo.	25 h	Alumno	0 %
Sprint 5	HU9	Desarrollo de interfaz de usuario para la entrada de datos.	15 h	Alumno	0 %
Sprint 5	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 6	HU6	Implementación del algoritmo genético para la optimización.	30 h	Alumno	0 %

continúa en la página siguiente



Cuadro 2 – continuación de la página anterior

Sprint	HU o Fase	Tarea técnica o de gestión	Horas	Responsable	% comp.
Sprint 6	HU7	Definición de la influencia de datos de entrada en el optimizador.	15 h	Alumno	0 %
Sprint 6	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 7	HU7	Integración de variables de personalización en el modelo.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 7	HU8	Diseño de la estructura y plantilla del reporte en PDF.	10 h	Alumno	0 %
Sprint 7	HU8	Desarrollo del script para la generación automática del reporte.	15 h	Alumno	0 %
Sprint 7	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 8	HU11	Creación de un conjunto de datos de prueba con casos conocidos.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 8	HU11	Escritura de pruebas de integración para el flujo completo.	25 h	Alumno	0 %
Sprint 8	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 9	HU10	Implementación de guardado y carga de sesiones de análisis.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 9	HU10	Desarrollo de reporte comparativo entre sesiones.	20 h	Alumno	0 %
Sprint 9	Gestión	Documentación continua del sprint.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 10	Memoria	Redacción de secciones iniciales e intermedias de la memoria.	45 h	Alumno	0 %
Sprint 10	Gestión	Revisión y ajustes con tutor.	5 h	Alumno	0 %
Sprint 11	Memoria	Redacción final y revisión completa de la memoria.	25 h	Alumno	0 %
Sprint 11	Defensa	Preparación de la presentación y material de defensa.	25 h	Alumno	0 %
Total de horas estimadas			600 h		

## 11. Diagrama de Gantt (sprints)

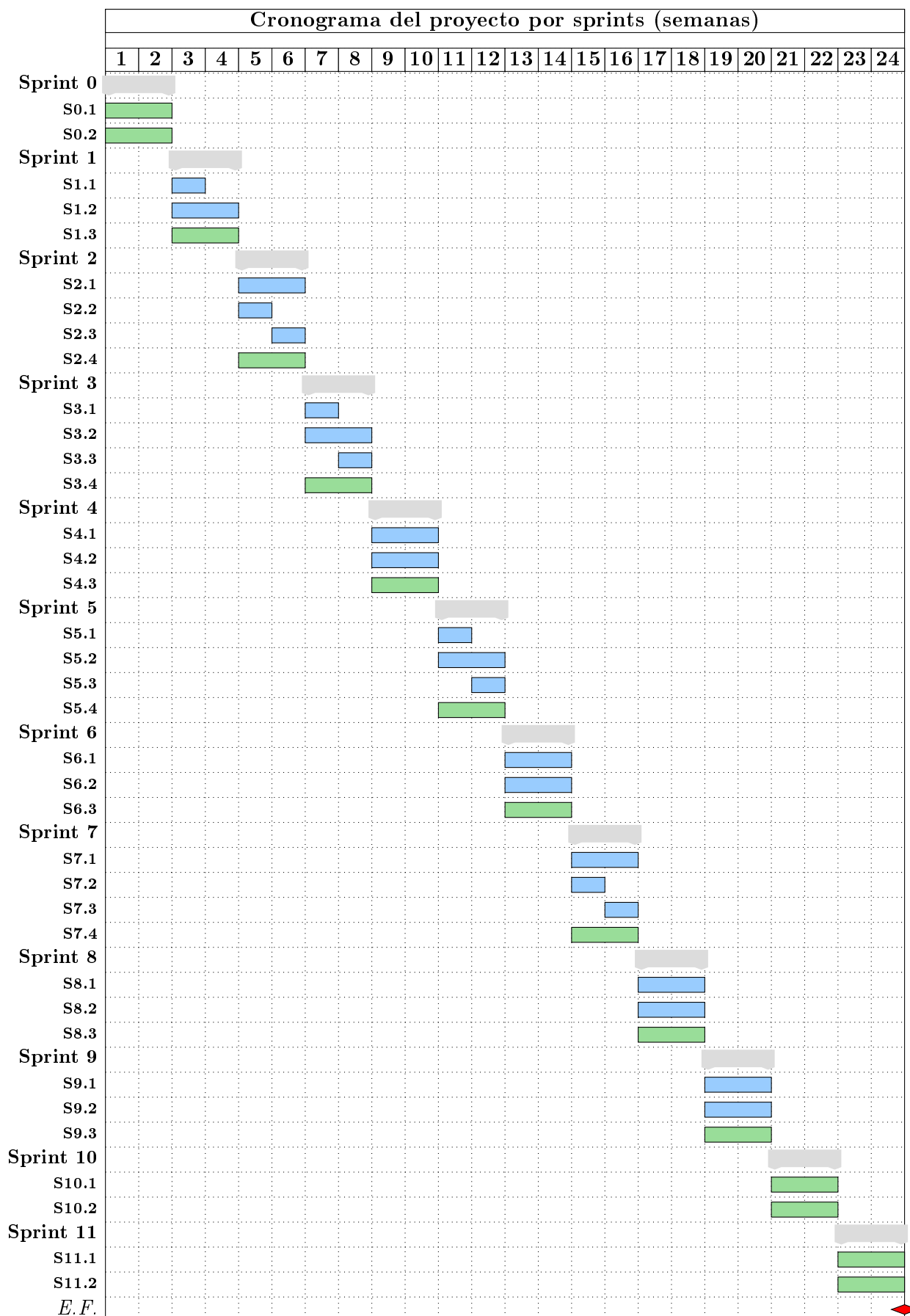
Para mejorar la legibilidad del diagrama de Gantt, se utilizan identificadores abreviados para cada tarea. La siguiente tabla detalla la correspondencia entre cada ID y su descripción completa.

Cuadro 3. Tabla de referencias para las tareas del diagrama de Gantt.

ID	Descripción de la tarea
<b>Sprint 0: planificación</b>	
S0.1	Definición del alcance, cronograma y acta constitutiva
S0.2	Configuración del entorno de desarrollo y repositorios
<b>Sprint 1: adquisición de datos (HU1, HU2)</b>	
S1.1	Investigación y selección de librería para control de cámara
S1.2	Desarrollo del script de grabación y sincronización de sensores
S1.3	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 2: preprocesamiento (HU2, HU3)</b>	
S2.1	Desarrollo del script para automatizar la captura de datos
S2.2	Investigación y comparación de modelos de estimación de pose

Cuadro 3 – continuación de la página anterior

ID	Descripción de la tarea
S2.3	Implementación de la extracción de puntos clave de videos
S2.4	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 3: análisis y visualización (HU3, HU4)</b>	
S3.1	Desarrollo de función para visualización del esqueleto
S3.2	Desarrollo de scripts para carga y análisis exploratorio (EDA)
S3.3	Implementación de filtros para suavizado y limpieza de datos
S3.4	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 4: modelado (HU5)</b>	
S4.1	Desarrollo del modelo físico-matemático del ciclista
S4.2	Implementación de la simulación de ajustes posturales
S4.3	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 5: optimización y ui (HU6, HU9)</b>	
S5.1	Investigación y selección de librería para optimización genética
S5.2	Definición de la función de fitness multiobjetivo
S5.3	Desarrollo de interfaz de usuario para la entrada de datos
S5.4	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 6: implementación de optimización (HU6, HU7)</b>	
S6.1	Implementación del algoritmo genético para la optimización
S6.2	Definición de la influencia de datos de entrada en el optimizador
S6.3	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 7: personalización y reportes (HU7, HU8)</b>	
S7.1	Integración de variables de personalización en el modelo
S7.2	Diseño de la estructura y plantilla del reporte en PDF
S7.3	Desarrollo del script para la generación automática del reporte
S7.4	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 8: pruebas (HU11)</b>	
S8.1	Creación de un conjunto de datos de prueba con casos conocidos
S8.2	Escritura de pruebas de integración para el flujo completo
S8.3	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 9: funcionalidades extra (HU10)</b>	
S9.1	Implementación de guardado y carga de sesiones de análisis
S9.2	Desarrollo de reporte comparativo entre sesiones
S9.3	Documentación continua del sprint
<b>Sprint 10: redacción de memoria</b>	
S10.1	Redacción de secciones iniciales e intermedias de la memoria
S10.2	Revisión y ajustes con el tutor
<b>Sprint 11: cierre de proyecto</b>	
S11.1	Redacción final y revisión completa de la memoria
S11.2	Preparación de la presentación y material de defensa



## 12. Normativa y cumplimiento de datos (gobernanza)

El proyecto gestiona datos personales y sensibles, por lo que su tratamiento exige el cumplimiento estricto de la normativa vigente. Los datos que se recolectan incluyen:

- Datos personales: videos con la imagen del ciclista, sus medidas antropométricas y las métricas de rendimiento (potencia, cadencia) que se asocian a él.
- Datos sensibles: la frecuencia cardíaca (FC), por ser un dato relativo a la salud y requerir un nivel superior de protección.

El marco legal principal es la ley 25.326 de Protección de Datos Personales de la República Argentina, y se adoptan como referencia los principios del Reglamento General de Protección de Datos (RGPD) europeo. Para garantizar la legalidad y la ética del proyecto, se establecen los siguientes requisitos obligatorios:

- Consentimiento explícito: se debe obtener el consentimiento informado de cada ciclista antes de la recolección de datos, con un detalle claro de la finalidad del tratamiento y los derechos del titular.
- Limitación de la finalidad: el uso de los datos se restringe exclusivamente al objetivo del proyecto, que es la optimización biomecánica.
- Seguridad y confidencialidad: es imperativa la implementación de medidas técnicas para la protección de los datos. Se prioriza la anonimización en las etapas tempranas del proceso para mitigar riesgos.

En conclusión, el proyecto es viable desde el punto de vista legal y ético. Su ejecución se condiciona a la correcta y continua aplicación del marco de gobernanza de datos aquí descrito. Al centrarse en el uso de recursos propios en un entorno controlado, el proyecto tiene una gran ventaja para implementar correctamente estos controles.

## 13. Gestión de riesgos

### a) Identificación de los riesgos y estimación de sus consecuencias

#### Riesgo 1: complejidad técnica subestimada y desvío del alcance

El proyecto integra múltiples disciplinas complejas (visión por computadora, biomecánica, optimización con algoritmos genéticos y desarrollo de software). Existe el riesgo de que la interconexión de estos módulos o la dificultad de uno de ellos sea mayor a la estimada, lo que puede causar retrasos significativos o una expansión no controlada del alcance original.

- Severidad (s): 8.  
Justificación: Si la complejidad se subestima, podría ser imposible completar funcionalidades clave del sistema (como el módulo de optimización) dentro del cronograma académico. Esto comprometería directamente la entrega del producto final y el cumplimiento de los objetivos centrales del proyecto.

- Probabilidad de ocurrencia (o): 7.

Justificación: A pesar de contar con 4 años de experiencia, la naturaleza del proyecto es inherentemente investigativa y multidisciplinaria. Para un solo desarrollador, la probabilidad de encontrar obstáculos técnicos imprevistos en al menos una de las áreas es alta.

## **Riesgo 2: calidad y sincronización de datos deficiente**

El núcleo del sistema depende de la recolección simultánea y precisa de datos de video, potencia, cadencia y frecuencia cardíaca. Un fallo en la sincronización temporal o la captura de datos de baja calidad (por ejemplo, videos con mala iluminación o sensores que se desconectan) invalida por completo los resultados del análisis.

- Severidad (s): 9.

Justificación: Este riesgo es crítico. Si los datos de entrada son incorrectos ("basura entra, basura sale"), el modelo biomecánico y el optimizador generarán recomendaciones inútiles o, en el peor de los casos, perjudiciales para el ciclista. Esto invalida la premisa fundamental del proyecto.

- Probabilidad de ocurrencia (o): 6.

Justificación: La probabilidad es moderadamente alta. Aunque se usará un entorno controlado, la tarea de asegurar una sincronización perfecta a nivel de milisegundos entre una cámara y múltiples sensores (usualmente Bluetooth/ANT+) es un desafío técnico conocido y propenso a fallos intermitentes.

## **Riesgo 3: inexactitud del modelo de detección de pose preentrenado**

El proyecto asume que un modelo preentrenado (como MediaPipe o Keypoint R-CNN) será suficientemente preciso para identificar los puntos articulares del ciclista. Si el modelo no tiene el rendimiento esperado en el contexto específico del ciclismo (vistas laterales, oclusiones parciales, movimiento rápido), el análisis cinemático será erróneo.

- Severidad (s): 8.

Justificación: La precisión de las coordenadas 2D de las articulaciones es la base para todo el cálculo de ángulos y el modelado biomecánico. Un error en esta etapa se propagaría y amplificaría en todo el sistema, lo que lleva a conclusiones y recomendaciones incorrectas.

- Probabilidad de ocurrencia (o): 5.

Justificación: La probabilidad es media. Los modelos modernos son muy robustos, pero no fueron entrenados exclusivamente para el análisis biomecánico de ciclistas. Factores como la ropa holgada, ángulos de cámara no ideales o condiciones de luz variables pueden degradar su precisión de forma inesperada.

## **Riesgo 4: dependencia de una única persona**

El proyecto es desarrollado en su totalidad por una sola persona. Cualquier imprevisto personal, enfermedad, problema técnico bloqueante o incluso agotamiento (burnout) detendría por

completo el progreso del proyecto, ya que no hay otro miembro del equipo que pueda continuar con las tareas.

- Severidad (s): 10.  
Justificación: La severidad es máxima. La continuidad del proyecto depende al 100 % de la disponibilidad y capacidad del único desarrollador. No existe un plan de contingencia humano para su reemplazo.
- Probabilidad de ocurrencia (o): 4.  
Justificación: Se asume que el desarrollador está comprometido y sano. Sin embargo, en un proyecto de varios meses, la probabilidad de que surja algún imprevisto personal o un periodo de agotamiento no es despreciable, por lo que se asigna una probabilidad baja-moderada.

### **Riesgo 5: dificultad para validar objetivamente las recomendaciones**

El proyecto tiene como objetivo mejorar el rendimiento y el confort, pero la validación de esta mejora es intrínsecamente difícil. Las métricas objetivas (como la FC a una potencia dada) pueden verse afectadas por muchos factores externos (fatiga, temperatura, estado de ánimo), y las métricas subjetivas (como la percepción del esfuerzo) son difíciles de cuantificar.

- Severidad (s): 7.  
Justificación: Si no se puede demostrar con un grado razonable de certeza que las recomendaciones del sistema son efectivas, el proyecto pierde gran parte de su valor práctico y queda en un plano puramente teórico, lo que afectaría de forma negativa su evaluación final.
- Probabilidad de ocurrencia (o): 6.  
Justificación: La probabilidad de encontrar dificultades en la validación es moderadamente alta. Es un desafío conocido en la biomecánica deportiva el aislamiento del efecto de un solo cambio (el ajuste de la bicicleta) de todas las demás variables que influyen en el rendimiento de un atleta.

### **b) Tabla de gestión de riesgos**

Cuadro 4. Tabla de gestión de riesgos

Riesgo	S	O	RPN	S*	O*	RPN*
1. Complejidad técnica y scope creep	8	7	56	8	4	32
2. Calidad y sincronización de datos	9	6	54	9	2	18
3. Inexactitud del modelo de pose	8	5	40	5	3	15
4. Dependencia de una única persona	10	4	40	7	4	28
5. Dificultad en la validación	7	6	42	5	4	20

Criterio adoptado:

Se tomarán medidas de mitigación en los riesgos cuyos números de RPN iniciales sean mayores a 35. Según este criterio, todos los riesgos identificados requieren un plan de mitigación.

### c) Plan de mitigación de los riesgos que originalmente excedían el RPN máximo establecido

#### Riesgo 1: Complejidad técnica y "scope creep"

- Plan de mitigación:
  1. Priorización del MVP (Producto Mínimo Viable): Enfocar los primeros sprints en el desarrollo de un *pipeline* completo pero simple: captura de video y datos de sensores, procesamiento con el modelo de pose, aplicación de un modelo de optimización básico y generación de un reporte simple.
  2. Gestión estricta del alcance: Seguir de forma rigurosa el *product backlog* definido. Cualquier nueva idea o mejora se registrará, pero no se implementará hasta que el MVP sea funcional.
  3. Reuniones de seguimiento semanales: Realizar reuniones obligatorias con el director del proyecto para la revisión del progreso, la discusión de bloqueos y la garantía de que el proyecto no se desvíe de los objetivos definidos.
- Nueva asignación de  $s^*$  y  $o^*$ , con su respectiva justificación:
  - Severidad ( $s^*$ ): 8. La severidad intrínseca del riesgo no cambia, ya que el proyecto sigue con su complejidad.
  - Probabilidad de ocurrencia ( $o^*$ ): 4. La probabilidad de que el riesgo impacte de forma negativa se reduce de manera significativa. La priorización del MVP asegura una entrega funcional y las reuniones con el supervisor actúan como un mecanismo de control para evitar el *scope creep*.

#### Riesgo 2: Calidad y sincronización de datos deficiente

- Plan de mitigación:
  1. Protocolo de captura estandarizado: Definir y documentar un protocolo estricto para la toma de datos: posición fija de la cámara, uso de la misma iluminación artificial, vestimenta ajustada y de color sólido para el ciclista.
  2. Script de validación de sincronización: Desarrollar un script específico (como parte de HU2) que capture una ráfaga corta de datos y video, y genere un gráfico para la verificación visual de la alineación de los picos de potencia con el movimiento de pedaleo en el video. Este script se ejecutará antes de cada sesión de grabación principal.
  3. Módulo de chequeo automático: Implementar funciones en el preprocesamiento (HU4) que alerten automáticamente sobre datos faltantes, valores atípicos o desincronizaciones evidentes.
- Nueva asignación de  $s^*$  y  $o^*$ , con su respectiva justificación:
  - Severidad ( $s^*$ ): 9. La severidad se mantiene. Datos de mala calidad aún serían catastróficos.
  - Probabilidad de ocurrencia ( $o^*$ ): 2. La probabilidad se reduce de forma drástica. El protocolo y la validación previa a la captura minimizan la posibilidad de recolectar datos inutilizables, lo que transforma un riesgo probable en uno muy poco probable.

### Riesgo 3: Inexactitud del modelo de detección de pose preentrenado

- Plan de mitigación:
  1. Evaluación comparativa: En la fase inicial (HU3), investigar y probar al menos dos modelos de pose distintos (ej. MediaPipe BlazePose, OpenPose) con videos propios para determinar cuál ofrece mayor precisión y estabilidad en un entorno de ciclismo.
  2. Visualización para verificación: Priorizar el desarrollo de la función que superpone el esqueleto detectado sobre el video. Esto permitirá una verificación visual rápida y constante de la calidad de la detección en cada etapa del desarrollo.
  3. Contingencia de "fine-tuning": Como plan de contingencia, si la precisión no es suficiente, se contempla la posibilidad de un *fine-tuning* del modelo elegido sobre un pequeño set de imágenes de ciclistas con etiquetado manual.
- Nueva asignación de  $s^*$  y  $o^*$ , con su respectiva justificación:
  - Severidad ( $s^*$ ): 5. La severidad se reduce. Al tener un plan de contingencia claro (prueba de otro modelo o reentrenamiento), el riesgo deja de ser un posible bloqueante total del proyecto y se convierte en un problema técnico con solución, aunque implique más trabajo.
  - Probabilidad de ocurrencia ( $o^*$ ): 3. La probabilidad de que un modelo impreciso arruine el proyecto disminuye, ya que el plan de mitigación aborda el problema de frente mediante la evaluación y la preparación para una solución alternativa.

### Riesgo 4: Dependencia de una única persona (key person risk)

- Plan de mitigación:
  1. Documentación y control de versiones riguroso: Mantener toda la documentación, código y resultados en un repositorio de Git (GitHub/GitLab) con *commits* frecuentes y descriptivos. El proyecto ya cuenta con una documentación muy detallada (WBS, Sprints) que se debe mantener actualizada.
  2. Transferencia de conocimiento al supervisor: En las reuniones semanales, no solo reportar el estado, sino también explicar la arquitectura del código y las decisiones de diseño. Esto asegura que el director de carrera tenga un conocimiento suficiente para orientar o incluso auditar el código si fuera necesario.
  3. Planificación sostenible: Distribuir la carga de trabajo de manera realista a lo largo de los sprints para evitar el agotamiento, con la inclusión de semanas de *colchón*.<sup>o</sup> para tareas de refactorización.
- Nueva asignación de  $s^*$  y  $o^*$ , con su respectiva justificación:
  - Severidad ( $s^*$ ): 7. La severidad se reduce. Aunque una ausencia prolongada aún sería muy grave, la documentación y el conocimiento del supervisor harían el proyecto recuperable y no una pérdida total.
  - Probabilidad de ocurrencia ( $o^*$ ): 4. La probabilidad del evento externo no cambia, pero se reduce la probabilidad de interrupción por causas controlables como el *burnout*.



## Riesgo 5: Dificultad para validar objetivamente las recomendaciones

### ■ Plan de mitigación:

1. Protocolo de validación A/B controlado: Definir un protocolo de prueba estricto: realizar una sesión de medición con la configuración inicial (A), aplicar los ajustes recomendados, permitir un breve periodo de adaptación, y realizar una segunda sesión idéntica (B). Ambas sesiones deben tener la misma duración y perfil de potencia en el rodillo.
2. Métricas combinadas: No depender de una sola métrica. Evaluar el éxito con la combinación de la reducción de la FC a potencia constante, la reducción de la variabilidad de ángulos clave (obtenido del análisis cinemático) y un cuestionario estructurado de confort/dolor (escala de 1 a 10 para rodillas, espalda, hombros).
3. Aceptación de la limitación: Reconocer explícitamente las limitaciones de la validación en la memoria final del proyecto y presentar los resultados como evidencia indicativa de la efectividad del modelo, en lugar de una prueba absoluta.

### ■ Nueva asignación de $s^*$ y $o^*$ , con su respectiva justificación:

- Severidad ( $s^*$ ): 5. La severidad se reduce. Con la gestión de expectativas y un método de validación robusto (aunque no perfecto), un resultado no concluyente no significa el fracaso del proyecto, sino un hallazgo para analizar.
- Probabilidad de ocurrencia ( $o^*$ ): 4. La probabilidad de no poder validar nada se reduce. Un protocolo estructurado y el uso de métricas combinadas aumentan la probabilidad de detectar una señal positiva y obtener una conclusión significativa.

## 14. Sprint Review

Cuadro 5. Revisión de sprint proyectada.

HU seleccionada	Tareas asociadas	Entregable esperado	¿Cómo sabrás que está cumplida?	Observaciones o riesgos
HU3: Obtener puntos clave del cuerpo mediante visión por computadora.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Investigar modelos de pose.</li> <li>- Implementar extracción de coordenadas.</li> <li>- Crear visualizador.</li> </ul>	Un módulo que procesa un video y exporta las coordenadas 2D del esqueleto en un formato de datos estructurado (CSV o JSON).	Se cumple al verificar que los puntos clave se detectan con precisión en videos de prueba y que el esqueleto superpuesto es coherente con la postura del ciclista.	La precisión del modelo preentrenado puede ser insuficiente. Podría ser necesario un reentrenamiento (fine-tuning), lo que aumentaría el alcance del proyecto.

Continúa en la página siguiente

Cuadro 5 – continuación de la página anterior

HU seleccionada	Tareas asociadas	Entregable esperado	¿Cómo sabrás que está cumplida?	Observaciones o riesgos
HU6: Modelar un algoritmo de optimización multiobjetivo.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Investigar librerías de optimización.</li> <li>- Definir la función de fitness multiobjetivo.</li> <li>- Implementar el algoritmo genético.</li> </ul>	Un script funcional que recibe datos biomecánicos y devuelve un conjunto de soluciones óptimas (frente de Pareto) para la configuración de la bicicleta.	Se comprueba que el algoritmo converge en un tiempo razonable. Las soluciones generadas deben ser físicamente lógicas y mostrar un claro compromiso entre los objetivos.	La definición de la función de fitness es crítica y compleja. Un mal balance puede generar resultados inútiles. El ajuste de los hiperparámetros del algoritmo puede consumir mucho tiempo.
HU8: Recibir un reporte claro con las recomendaciones.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Diseñar la estructura del reporte en PDF.</li> <li>- Desarrollar el script de generación automática.</li> </ul>	Un archivo PDF generado automáticamente. Debe contener las recomendaciones de ajuste, gráficos de la postura actual contra la recomendada y métricas clave.	Se valida si el PDF se genera correctamente, es legible y presenta los datos de forma clara para un ciclista no experto. Los datos deben coincidir con la salida del optimizador.	La automatización de gráficos en PDF puede tener desafíos técnicos. El diseño debe priorizar la claridad sobre la cantidad de datos para no abrumar al usuario.
HU10: Reevaluar la postura para refinar la optimización.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Implementar el guardado y la carga de sesiones.</li> <li>- Desarrollar el reporte comparativo.</li> </ul>	Un módulo funcional que permite cargar una sesión previa y generar un reporte que compara las métricas y posturas "antes" "después" de los ajustes.	Se verifica al cargar una sesión, ejecutar un nuevo análisis y confirmar que el reporte comparativo muestra los datos de ambas sesiones de forma correcta.	Requiere un sistema robusto para almacenar los datos de las sesiones. La validez de la comparación depende de que el usuario siga el mismo protocolo de prueba en ambas mediciones.

## 15. Sprint Retrospective

Sprint tipo y N°	¿Qué hacer más?	¿Qué hacer menos?	¿Qué mantener?	¿Qué empezar a hacer?	¿Qué dejar de hacer?
Sprint técnico - 1 (Adquisición de datos)	Pruebas de sincronización temprana entre cámara y sensores.	Intentos de escribir código perfecto desde el inicio.	El uso de un entorno de captura controlado (rodillo).	La creación de una bitácora de cada prueba de captura.	Asumir que los sensores se conectarán sin fallos.
Sprint técnico - 5 (Optimización y UI)	Investigaciones de librerías de optimización antes de la selección.	El trabajo en la interfaz de usuario antes de tener el modelo funcional.	Las reuniones regulares con el tutor para validar el enfoque.	El uso de datos simulados para probar el algoritmo.	Subestimar la complejidad de la función de fitness.
Sprint técnico - 8 (Pruebas)	La escritura de pruebas de integración que validen el flujo completo.	La ejecución de pruebas solo con casos felices y datos perfectos.	La estructura del proyecto que permite las pruebas unitarias.	La automatización de la ejecución del conjunto de pruebas.	Postergar la ejecución de las pruebas para el final.
Sprint no técnico - 10 (Redacción de memoria)	Dedicar bloques de tiempo fijos y exclusivos para la redacción.	La escritura de secciones largas sin un esquema previo.	La documentación continua generada durante los sprints.	El envío de borradores al tutor para obtener feedback temprano.	Posponer la creación de gráficos y tablas.