

LAB#1

TEMA DE LA PRÁCTICA:

Nombres de los integrantes:

Integrante #1: _____

Integrante #2: _____

Criterio de Evaluación	Excelente (Max 5.0)	Bueno (Max 4.0)	Aceptable (Max 3.0)	Insuficiente (Max 2.0)	Deficiente (Max 1.0)	Nulo (0.0)	Calificación
Control remoto (30%) (02/11/2024)	- El brazo robótico realiza movimientos de cuatro servomotores de manera independiente desde el PC (GUI) y desde el celular (HC-05). - La GUI y el HC-05 están conectados en diferentes canales de UART	- El brazo robótico realiza movimientos de solamente tres servomotores de manera independiente desde el PC (GUI) y desde el celular (HC-05). - La GUI y el HC-05 están conectados en diferentes canales de UART	- El brazo robótico realiza movimientos de solamente dos servomotores de manera independiente desde el PC (GUI), pero no desde el celular (HC-05). - Solamente la GUI está conectada en un canal de UART	- El brazo robótico realiza movimientos de solamente un servomotor de manera independiente desde el PC (GUI), pero no desde el celular (HC-05). - Solamente la GUI está conectada en un canal de UART	- Presentan las conexiones o montaje pero no hay ningún tipo de funcionamiento	- No presentan ningún tipo de montaje ni funcionamiento	
Sensores INA219 (30%) (08/11/2024)	- Se miden los voltajes y las corrientes de tres servomotores con tres sensores INA219 a través de I2C.	- Se miden los voltajes y las corrientes de solamente dos servomotores con dos sensores INA219 a través de I2C.	- Se miden los voltajes y las corrientes de solamente un servomotor con un sensor INA219 a través de I2C.	- Se miden los voltajes o las corrientes de solamente un servomotor con un sensor INA219 a través de I2C.	- Presentan las conexiones o montaje pero no hay ningún tipo de funcionamiento	- No presentan ningún tipo de montaje ni funcionamiento	
Monitoreo de información (40%) (09/11/2024)	- La GUI y la LCD muestran los ángulos, los voltajes, y las corrientes de los cuatro servomotores y el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del brazo manipulador.	- La GUI y la LCD muestran los ángulos, los voltajes, y las corrientes de los cuatro servomotores, pero no el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del brazo manipulador.	- La GUI y la LCD muestran solamente los ángulos, y los voltajes o las corrientes de los cuatro servomotores, pero no el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del brazo manipulador.	- La GUI y la LCD muestran solamente los ángulos de los cuatro servomotores, pero no los voltajes, ni las corrientes de los cuatro servomotores y tampoco el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del brazo manipulador.	- Presentan las conexiones o montaje pero no hay ningún tipo de funcionamiento	- No presentan ningún tipo de montaje ni funcionamiento	

Antecedentes: Marcar con una X	SI	NO		Total (100%)	
Hicieron uso del tiempo y espacio de la sesión previa a la entrega.					
Revisaron la guía y despejaron inquietudes sobre el procedimiento.					

Garantizo que durante la práctica no he realizado copia parcial o total de otros desarrollos, basando los diseños e implementaciones presentadas en aportes propios, dentro del contexto de una formación integra como individuo aporte a la sociedad

Se debe tener en cuenta que las entregas son consecutivas e integradoras, es decir, al presentar la segunda entrega se debe integrar la primera entrega, asi mismo, al presentar la tercera entrega se deben integrar la primera y segunda entregas, esto debido a que es un taller integrador de los tres criterios de evaluación

Nombre:_____

Nombre:_____

Firma:_____

Firma:_____