

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)	Acceptable (Max 3.0)	Insuficiente (Max 2.0)	Deficiente (Max 1.0)	Nulo (0.0)	Calificación
<b>Control remoto (30%)</b> (23/08/2024)	- El robot móvil realiza cuatro movimientos (adelante, atrás, izquierda y derecha) desde el PC (GUI) y desde el celular (HC-05).  - La GUI y el HC-05 están conectados en diferentes canales de UART	- El robot móvil realiza cuatro movimientos (adelante, atrás, izquierda o derecha) desde el PC (GUI), pero no desde el celular (HC-05).  - Solamente la GUI está conectada en un canal de UART	- El robot móvil realiza tres movimientos (adelante, atrás, izquierda o derecha) desde el PC (GUI), pero no desde el celular (HC-05).  - Solamente la GUI está conectada en un canal de UART	- El robot móvil realiza solamente dos movimientos (adelante, atrás, izquierda o derecha) 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	
<b>Sensores (30%)</b> (23/08/2024)	- El CNY70 sí detecta presencia <10mm y detiene el robot móvil.  - El sensor infrarrojo sí detecta presencia >10mm y detiene el robot móvil	- El CNY70 sí detecta presencia <10mm, pero no detiene el robot móvil.  - El sensor infrarrojo sí detecta presencia >10mm y detiene el robot móvil	- El CNY70 no detecta presencia <10mm y no detiene el robot móvil.  - El sensor infrarrojo sí detecta presencia >10mm y detiene el robot móvil	- El CNY70 no detecta presencia <10mm y no detiene el robot móvil.  - El sensor infrarrojo sí detecta presencia >10mm, pero no detiene el robot móvil	- Presentan las conexiones o montaje pero no hay ningún tipo de funcionamiento	- No presentan ningún tipo de montaje ni funcionamiento	
<b>Monitoreo de información (40%)</b> (24/08/2024)	- La GUI y la LCD muestran el movimiento del robot móvil, la detección de presencia (sí o no) y el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del robot móvil	- La GUI y la LCD muestran solamente el movimiento del robot móvil y la detección de presencia (sí o no), pero no el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del robot móvil	- La GUI y la LCD muestran solamente el movimiento del robot móvil, pero no la detección de presencia (sí o no) y tampoco el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del robot móvil	- No funciona la GUI y únicamente la LCD muestra solamente el movimiento del robot móvil, pero no la detección de presencia (sí o no) y tampoco el tiempo transcurrido (cronometro) desde el encendido del robot móvil	- Presentan las conexiones o montaje pero no hay ningún tipo de funcionamiento	- No presentan ningún tipo de montaje ni funcionamiento	

<b>Antecedentes: Marcar con una X</b>	<b>SI</b>	<b>NO</b>	<b>Total (100%)</b>	
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:\_\_\_\_\_