

PROYECTO

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
Robot móvil (50%) (08/11/2024)	<div>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</div> <div>- El robot móvil se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FTDI)</div> <div>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el robot móvil se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</div> <div>- Se visualiza en la LCD y en la GUI el sentido del movimiento (adelante, atrás, izquierda o derecha) y las velocidades de los motores DC del robot móvil</div> <div>- Funciona el sensor CNY70 para detectar presencia cercana (&lt;10mm) y detener el robot móvil</div> <div>- Funciona el sensor infrarrojo para detectar presencia lejana (&gt;10mm) y detener el robot móvil</div> <div>- Funcionan los PWMs para cada motor DC de manera independiente con cuatro valores de velocidad (ej: 20%, 40%, 60% y 80%) de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</div>	<div>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</div> <div>- El robot móvil se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FTDI)</div> <div>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el robot móvil se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</div> <div>- Se visualiza en la LCD y en la GUI el sentido del movimiento (adelante, atrás, izquierda o derecha) y las velocidades de los motores DC del robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor CNY70 para detectar presencia cercana (&lt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor infrarrojo para detectar presencia lejana (&gt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- Funcionan los PWMs para cada motor DC de manera independiente con cuatro valores de velocidad (ej: 20%, 40%, 60% y 80%) de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</div>	<div>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</div> <div>- El robot móvil se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FTDI)</div> <div>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el robot móvil se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</div> <div>- Se visualiza en la LCD y en la GUI el sentido del movimiento (adelante, atrás, izquierda o derecha), pero no las velocidades de los motores DC del robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor CNY70 para detectar presencia cercana (&lt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor infrarrojo para detectar presencia lejana (&gt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funcionan los PWMs para cada motor DC de manera independiente con cuatro valores de velocidad (ej: 20%, 40%, 60% y 80%) de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</div>	<div>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</div> <div>- El robot móvil se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth), pero no a través de la GUI (FTDI)</div> <div>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el robot móvil se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</div> <div>- Se visualiza en la LCD, pero no en la GUI el sentido del movimiento (adelante, atrás, izquierda o derecha), pero no las velocidades de los motores DC del robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor CNY70 para detectar presencia cercana (&lt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor infrarrojo para detectar presencia lejana (&gt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funcionan los PWMs cada motor DC de manera independiente con cuatro valores de velocidad (ej: 20%, 40%, 60% y 80%) de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</div>	<div>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</div> <div>- El robot móvil no se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FTDI)</div> <div>- No funciona el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y no se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el robot móvil no se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</div> <div>- No se visualiza en la LCD y en la GUI el sentido del movimiento (adelante, atrás, izquierda o derecha) y las velocidades de los motores DC del robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor CNY70 para detectar presencia cercana (&lt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funciona el sensor infrarrojo para detectar presencia lejana (&gt;10mm) y no detiene el robot móvil</div> <div>- No funcionan los PWMs para cada motor DC de manera independiente con cuatro valores de velocidad (ej: 20%, 40%, 60% y 80%) de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</div>	<div>- No presenta ningún tipo de montaje ni funcionamiento</div>	

Robot 3 GDL (50%) (09/11/2024)	<ul style="list-style-type: none"><li>- El brazo robótico se enciende y se apaga a través de una LDR</li><li>- El robot robótico se mueve de manera coherente 3 GDL, manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FIDI)</li><li>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el brazo robótico se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</li><li>- Se visualizan en la LCD y en la GUI los ángulos de las articulaciones del brazo robótico</li><li>- Funcionan los PWMs para tres servomotores de manera independiente para variar la posición angular de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- El brazo robótico se enciende y se apaga a través de una LDR</li><li>- El robot robótico se mueve de manera coherente solamente 2 GDL, manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FIDI)</li><li>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el brazo robótico se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</li><li>- Se visualizan en la LCD y en la GUI los ángulos de las articulaciones del brazo robótico</li><li>- Funcionan solamente los PWMs para dos servomotores de manera independiente para variar la posición angular de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- El brazo robótico se enciende y se apaga a través de una LDR</li><li>- El robot robótico se mueve de manera coherente solamente 2 GDL, manualmente a través del celular (Bluetooth), pero no a través de la GUI (FIDI)</li><li>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el brazo robótico se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</li><li>- Se visualizan en la LCD, pero no en la GUI los ángulos de las articulaciones del brazo robótico</li><li>- Funcionan solamente los PWMs para dos servomotores de manera independiente para variar la posición angular de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</li><li>- El robot robótico se mueve de manera coherente solamente 1 GDL, manualmente a través del celular (Bluetooth), pero no a través de la GUI (FIDI)</li><li>- Funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el brazo robótico se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</li><li>- Se visualizan en la LCD, pero no en la GUI los ángulos de las articulaciones del brazo robótico</li><li>- Funciona solamente el PWM para un servomotor de manera independiente para variar la posición angular del mismo a través de Bluetooth y de la GUI</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- El robot móvil se enciende y se apaga a través de una LDR</li><li>- El brazo robótico no se mueve manualmente a través del celular (Bluetooth) y de la GUI (FIDI)</li><li>- No funciona de manera precisa el temporizador del cronómetro de 10 minutos después de encender el robot y no se visualiza el cronómetro en la LCD y en la GUI, además, el brazo robótico no se apaga cuando se cumpla de manera precisa dicho tiempo</li><li>- No se visualizan en la LCD y en la GUI los ángulos de las articulaciones del brazo robótico</li><li>- No funcionan los PWMs para cada servomotor de manera independiente para variar la posición angular de cada uno a través de Bluetooth y de la GUI</li></ul>	- No presenta 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 integral 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, esto debido a que es un proyecto integrador de los dos criterios de evaluación

Nombre:\_\_\_\_\_

Firma:\_\_\_\_\_

Nombre:\_\_\_\_\_

Firma:\_\_\_\_\_