**Planificación de Sprints – CatchAI (MVP)**

*Contexto: planificación iterativa e incremental orientada a entregar un MVP demostrable, con restricciones de bajo presupuesto. Fechas y alcance alineados al backlog y al Gantt provistos.*

## 1. Calendario y cadencia

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Sprint** | **Fechas** | **Objetivo resumido** |
| Sprint 0 (Setup) | 10-08-2025 a 07-09-2025 | Entorno local listo; prueba de humo (en video verificación de funcionamiento básico). |
| Sprint 1 | 08-09-2025 a 28-09-2025 | Vertical mínimo voz→texto→seña + fallback a deletreo; baseline de latencia. |
| Sprint 2 | 29-09-2025 a 19-10-2025 | Avatar uniforme (rig + estilo) + logging estructurado; compatibilidad Blender→Godot. |
| Sprint 3 (Piloto) | 20-10-2025 a 09-11-2025 | Piloto con Canal 13C (5 min ≤ 60 s); retro y backlog de mejoras. |

## 2. Objetivos y entregables por sprint

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Sprint** | **Objetivos** | **Entregables (DoD)** |
| 0 | Entorno local (Linux/Windows) operativo; script de instalación; prueba de humo de 1 min. | Video de prueba captura de movimientos sin errores; checklist de entorno firmado. |
| 1 | Pipeline voz→texto→seña funcional con fallback a deletreo; baseline de latencia E2E. | Video con avatar ≥60% en rúbrica interna; deletreo en 100% desde voz; log de eventos; métrica de latencia publicada. |
| 2 | Avatar uniforme y rig compatible; exportación GLB/FBX reproducible; logging estructurado. | Animación de referencia reproducible en Godot; checklist de estilo aprobado; 100% solicitudes con trace-id. |
| 3 | Piloto con Canal 13C y retroalimentación documentada; plan de mejoras priorizadas. | Acta de evaluación; video(s) de demostración; backlog de mejoras con criterios de aceptación. |

## 3. Alcance comprometido (mapa de historias)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Sprint** | **Historias (ID)** | **Actividades (Gantt)** | **Responsables** |
| 0 | H7 | Configuración del entorno local (Sprint 0) | Marcos Bombalas |
| 1 | H1, H2, H4 | Ingestión video/audio; Fallback a deletreo; Módulo STT (Whisper) | Luis Gómez |
| 2 | H3, H6 | Avatar Blender + rigging; Logging estructurado | Marcos Hernández; Marcos Bombalas |
| 3 | H8 | Piloto con bloque de noticias | Eyleen Collado / Canal 13C |
| Futuro | H9 | Diseño modular de arquitectura | Equipo completo |

## 4. Capacidad y estimaciones (story points)

Supuestos: sprints de 3 semanas (salvo Sprint 0), equipo de 3–4 personas con dedicación parcial; velocidad inicial 18–20 SP por sprint, a recalibrar tras Sprint 1.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Historia** | **Sprint** | **Estimación (SP)** | **Notas** |
| H7 | 0 | 5 | Setup; dependencias; prueba de humo. |
| H1 | 1 | 8 | Vertical mínimo voz→texto→seña. |
| H2 | 1 | 5 | Fallback a deletreo + logs. |
| H4 | 1 | 8 | Endpoint /process/video + baseline de latencia. |
| H3 | 2 | 8 | Avatar/rig y estilos; exportación GLB/FBX. |
| H6 | 2 | 5 | Logging estructurado y trazabilidad. |
| H8 | 3 | 8 | Piloto guiado; acta de evaluación. |
| H9 | Futuro | 13 | Arquitectura escalable Post-MVP. |

## 5. Definition of Ready (DoR) y Definition of Done (DoD)

|  |
| --- |
| **DoR (listo para planificar)** |
| Historia con objetivo claro y criterio de aceptación medible. |
| Dependencias identificadas y checklist técnico disponible. |
| Riesgos y mitigaciones de bajo costo asociadas (si aplica). |

|  |
| --- |
| **DoD (listo para cerrar)** |
| Evidencia subida (video/log/checklist); reproducibilidad validada. |
| Métricas registradas (latencia E2E; éxito/fallo). |
| Código versionado y documentación mínima actualizada. |

## 6. Ceremonias y cadencia

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Ceremonia** | **Duración** | **Objetivo** | **Output** |
| Sprint Planning (inicio de sprint) | 2 h | Comprometer alcance y estimaciones; identificar riesgos. | Sprint goal; Sprint backlog; plan de pruebas. |
| Daily (lun–vie) | 15 min | Bloqueos, avances y próximos pasos. | Acciones de día y responsables. |
| Backlog Refinement (semana 2) | 60 min | Preparar historias del siguiente sprint; actualizar riesgos. | Estimaciones preliminares; DoR. |
| Sprint Review (fin de sprint) | 60 min | Demostración a interesados; recoger feedback. | Acta con decisiones y nuevas historias. |
| Retrospectiva (fin de sprint) | 45 min | Mejora continua del proceso. | 2–3 acciones de mejora priorizadas. |

## 7. Riesgos focales y puntos de control

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Sprint** | **Riesgos focales** | **Controles/Checklists (evidencia)** |
| 0 | Infraestructura local; dependencias de instalación. | Checklist de entorno; script reproduciendo prueba de humo. |
| 1 | Falta de datos; latencia E2E; problemas con FreeMoCap. | Rúbrica ≥80%; fallback a deletreo con log; medición de latencia; checklist de captura/calibración. |
| 2 | Compatibilidad Blender↔Godot; rig/retarget. | Animación de referencia importada; plantilla GLB/FBX; captura de import log. |
| 3 | Dependencia de agenda Canal 13C; condiciones del piloto. | Acta de coordinación; batería de prueba de 5 min; registro de tiempos reales. |

## 8. Hitos y criterios de salida (gates)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Gate** | **Criterio de salida (Go/No-Go)** | **Evidencia** |
| G1 – Fin Sprint 1 | Video 1–2 min con avatar y deletreo automático; latencia documentada. | Archivo de video; reporte de latencia; logs. |
| G2 – Fin Sprint 2 | Compatibilidad validada con 1 animación; logging completo. | Proyecto Godot funcionando; checklist estilo; trace-ids. |
| G3 – Fin Sprint 3 | Piloto 5 min ≤ 60 s; feedback formal y backlog de mejoras. | Acta firmada; backlog priorizado. |

## 9. Métricas de seguimiento

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Métrica** | **Objetivo** | **Frecuencia** |
| Latencia E2E (p50/p95) | ≤10 s por min de video (equipo base). | Cada build significativa. |
| Cumplimiento rúbrica señas | ≥80% en claridad y coherencia. | Cada iteración con dataset incremental. |
| Compatibilidad GLB/FBX→Godot | 0 errores críticos en animación de referencia. | Sprint 2 y posteriores. |
| Velocidad (SP/sprint) | Estabilizar en 18–20 SP. | Por sprint. |