

# Proyecto Hevelius

Empresa DevNull

Plan de Proyecto

**Carlos Guajardo Miranda**

Jefe de Proyecto

cguajard@alumnos.inf.utfsm.cl

cel. 09-95046118

**Marina Pilar Daza**

Miembro del Equipo

mpilar@alumnos.inf.utfsm.cl

cel. 09-84085407

**Esteban Espinoza Martínez**

Miembro del Equipo

eespinoz@alumnos.inf.utfsm.cl

cel. 09-85596939

**Tomás Staig Fernández**

Miembro del Equipo

tstaig@alumnos.inf.utfsm.cl

cel. 09-97615666

25 de mayo de 2007

# Índice

<b>1. Introducción</b>	<b>4</b>
<b>2. Solución Conceptual</b>	<b>6</b>
2.1. Diagnóstico de la situación actual . . . . .	6
2.1.1. Situación Actual . . . . .	6
2.1.2. Identificación de problemas y deficiencias . . . . .	6
2.2. Caracterización del cambio . . . . .	7
2.2.1. Características y Potencialidades deseadas . . . . .	7
2.2.2. Restricciones . . . . .	8
2.3. Análisis de las alternativas de solución . . . . .	9
2.3.1. Alternativa 1: YYY . . . . .	9
2.3.2. Alternativa 2: YYY+1 . . . . .	9
2.4. Solución recomendada . . . . .	9
<b>3. Técnicas y Herramientas de desarrollo</b>	<b>10</b>
3.1. Modelo de desarrollo . . . . .	10
3.2. Herramientas y técnicas de soporte para el desarrollo . . . . .	11
3.2.1. Técnicas a utilizar en el desarrollo del proyecto . . . . .	11

3.2.2. Herramientas o plataformas específicas a utilizar . . . . .	12
3.3. Personal y capacitación del grupo de desarrollo . . . . .	13
<b>4. Gestión de Riesgos</b>	<b>18</b>
4.1. Análisis de riesgos . . . . .	18
4.2. Preparación para control de riesgos . . . . .	18
<b>5. Implementación (Entrega y Operación)</b>	<b>19</b>
5.1. Plan de operación del sistema . . . . .	19
5.2. Plan de implementación (entrega) . . . . .	19
5.3. Plan de mantención . . . . .	20
<b>6. Planificación de Actividades</b>	<b>21</b>
6.1. Work Breakdown Structure (WBS) . . . . .	21
6.2. Carta Gantt . . . . .	21
6.3. Resumen de Compromisos . . . . .	21
<b>7. Seguimiento del Plan</b>	<b>22</b>

## 1. Introducción

En el presente documento se da a conocer el plan del Proyecto Hevelius, el cual tiene por objetivo mostrar el estudio realizado por la Empresa DevNull. En este estudio se contemplan las soluciones al desafío planteado por el grupo ACS-UTFSM, así como la concreitud de los requerimientos de éstos.

Se advierte que el carácter técnico, desarrollado en algunos items del documentos, está dirigido a discusiones concretas y son comprensibles por el grupo ACS-UTFSM y por personas vinculadas con el tema.

El documento se estructura de la siguiente forma:

- **Solución conceptual:** En la cual se describe el problema actual, se bosquejan posibles soluciones y, finalmente, se escoge la mejor alternativa.
- **Técnicas y herramientas de desarrollo:** Esto es, definir los elementos técnicos con que se construirá la solución y la plantilla de trabajo.
- **Gestión de riesgos:** En esta sección se identificarán, clasificarán y se propondrán estrategias de mitigación y contingencia para los peligros ocurrentes del proyecto.
- **Implementación:** En la cual se explica la incorporación del nuevo sistema en las instalaciones del cliente.
- **Planificación de actividades:** Esto significa describir el proceso que se seguirá para llevar a cabo la solución propuesta.

En el contexto más general, el desafío planteado por el grupo ACS-UTFSM, es crear un sistema de control de telescopios capaz de poder manejar cualquier telescopio que se le conecte a través de las diferentes coordenadas utilizadas en el mundo astronómico.

Los que se esperan crear consisten en una interfaz gráfica que permita operar al algún telescopio de manera remota, lograr un control en tiempo real y generar registros para posteriores análisis de los datos recibidos por el telescopio.

La mejor solución ideada, es el diseño y construcción de un producto de software diseñado para solventar los problemas actuales y cumplir con los requerimientos del cliente.

Los riesgos, que se detallan en el capítulo 4, corresponden a los peligros identificados que pueden aparecer durante el desarrollo del proyecto, entre ellos se destaca:

la imposibilidad de lograr la escalabilidad requerida, problemas en la plantilla de trabajo, la incertidumbre sobre la correcta elección de las herramientas a utilizar, la errónea visualización del tamaño del proyecto y la no disponibilidad de Yeti para las pruebas y presentaciones.

## 2. Solución Conceptual

### 2.1. Diagnóstico de la situación actual

#### 2.1.1. Situación Actual

En la actualidad cada telescopio

#### 2.1.2. Identificación de problemas y deficiencias

Unicidad de Software: En la actualidad existen diversos tipos de telescopios, los cuales están implementados de manera diferente dependiendo de su diseñador o de dónde fueron creados. Junto con esto, aparece el problema de que cada telescopio posee una aplicación diferente para su control, lo que obliga a los astrónomos, operadores de telescopios y aficionados a utilizar gran parte de su tiempo aprendiendo a ocupar los distintos softwares para cada uno de los equipos con los que van a trabajar.

Control: Actualmente el control de los telescopios se debe hacer de forma local, es decir, los operadores de telescopios y astrónomos deben estar en el observatorio para realizar sus investigaciones, pudiendo hacerse éstos de forma remota, mejorando la situación para los astrónomos, especialmente para los que se encuentran lejos de los sitios de observación.

Dificultad de Uso: Muchos de los programas utilizados actualmente para control de telescopios son bastante complicados de usar, obligando a gastar una considerable cantidad de tiempo aprendiendo a usarlos y, también, a usarlos frecuentemente para no olvidar cómo es que se hace.

Seguridad del telescopio: Es importante que el telescopio tenga medios para protegerse de las distintas cosas que puedan pasar. Luminosidad alta, clima inadecuado, entre otros.

## 2.2. Caracterización del cambio

### 2.2.1. Características y Potencialidades deseadas

- Aspectos funcionales, tecnológicos, sociales, organizacionales y otros relevantes, formulados en forma que permita trazarlos posteriormente a requerimientos específicos (funcionales y no funcionales).
  - Control por internet de telescopios: Se quiere que el sistema pueda funcionar situado en cualquier parte del mundo permitiendo controlar algún telescopio que se encuentre en otro lado.
  - Interfaz Gráfica: El software de control de telescopios debe tener una interfaz agradable a los usuarios y permitir el acceso eficiente a las funcionalidades que se requieran, además, debe mostrar siempre en pantalla la información de mayor importancia.
  - Reproducción de lo que ve la cámara: El sistema debe mostrar a donde apunta el telescopio en todo momento de observación, por medio de la cámara CCD.
  - Interacción con ACS: Es necesario que el sistema interactúe con los telescopios por medio de ACS, de manera que éste sea el que se conecte directamente con los observatorios y telescopios.
  - Ajustar posición del telescopio bajo sistema de coordenadas ecuatoriales: El sistema debe poder recibir las coordenadas que se quiere observar y convertirlas a las coordenadas que utiliza el telescopio para poder moverlo a esa dirección.
  - Mover el telescopio a la hora sideral: El sistema debe tener la funcionalidad de seguir la posición que se está observando, ya que si no se hace, pareciera que lo observado se ve desplazando.
  - Impedir observaciones a lugares con luminosidad lunar: El sistema debe evitar que el telescopio apunte a direcciones con notoria luminosidad lunar, debido a que esta luminosidad puede dañar severamente los lentes del telescopio.
  - Mostrar modelo visual del telescopio: Debido a que el telescopio se quiere manipular de forma remota, es necesario otorgar alguna forma que permita ver a la persona que lo esté operando, en qué estado se encuentra. Para esto, el sistema debe tener un modelo visual que se comporte de la misma forma que lo hace el telescopio real.
  - Ajuste manual del telescopio: El sistema debe permitir controlar el telescopio manualmente para permitir ajustes menores, que ayuden a corregir errores en la dirección que se observa, que pudieran ocurrir por factores externos, como es la deflexión por el peso propio del telescopio en algunas posiciones.
  - Detener de forma inmediata el telescopio en caso de emergencia: El sistema tiene que tener una opción de emergencia para detener el telescopio de forma inmediata para evitar cualquier daño que se crea que pueda ocurrir. Por ejemplo, daño por alguna variación en las condiciones climáticas.
  - Controlar acceso a la aplicación(Sesiones): El sistema debe tener acceso para los distintos usuarios, de manera que cada uno tenga su propia estadística de lo observado.
  - Guardar coordenadas de observación realizadas: El sistema debe guardar registro de las coordenadas observadas por cada usuario del sistema. De esta forma ayuda a que se puedan repetir observaciones y a realizar estudios sobre éstas.

- Explicar cómo tales cambios darían respuesta a los problemas y deficiencias identificados(o a algunos de ellos).
  - El control por internet va a ayudar a solucionar el problema de tener que estar en el lugar de observación al momento de controlar al telescopio.
  - La interfaz gráfica va a ayudar a disminuir la dificultad de uso, ocultando información que no sea requerida en todo momento, pero permitiendo verla de manera sencilla e intuitiva.
  - La reproducción de lo que está viendo el telescopio es de gran utilidad para la experiencia remota, debido a que sino hiciera esto, no se podría ver lo que está viendo el telescopio, hasta que se enviara algún informe a quien controlaba el telescopio.
  - La interacción con ACS es una de las características principales para el control genérico de telescopios y el control de telescopios por medio de internet, pues es esta plataforma la que permite la comunicación con los telescopios en los diferentes observatorios del mundo.
  - Mover el telescopio a la hora sideral reduce la dificultad de uso para el seguimiento de la observación de algún objeto, puesto que nos permite ver en todo momento al objeto deseado, sin necesidad de realizar tareas adicionales.
  - Al impedir que el telescopio apunte a lugares con luminosidad lunar se reduce la dificultad de uso, puesto que no es necesario estar preguntándose todo el tiempo si el telescopio va a apuntar a lugares potencialmente dañinos para el mismo. Además, aumenta la seguridad del telescopio puesto que lo protege de la luz lunar, uno de los factores más comunes que dañan al telescopio.
  - El modelo visual soluciona un aspecto muy importante de la dificultad de uso para el control a través de internet, ya que con este se puede saber en todo momento hacia dónde está apuntando físicamente el telescopio, dándonos un apoyo gráfico de lo que estamos haciendo. De la misma forma, también ayuda a los que operan el telescopio de forma local, aunque ellos podrían verlo directamente, puede ser más cómodo verlo en la misma pantalla que están trabajando.
  - El ajuste manual ayuda a disminuir la dificultad de uso del sistema, puesto que con este, no es necesario intuir una dirección parecida a la que estamos observando de manera que se vea lo que debiera, sino que simplemente lo movemos manualmente hasta donde debiera estar.
  - Al dar la posibilidad de detener manualmente al telescopio, aumentamos en gran medida su seguridad, puesto que mediante esta opción, podemos protegerlo de factores que no esperabamos, como son las variaciones inesperadas en el clima.
  - El guardar coordenadas de observación realizadas por sesión facilita la dificultad de uso del sistema, ya que para gente no muy experimentada en el tema, permite repetir las observaciones hechas otros días.

### 2.2.2. Restricciones

- Económicas: El software no presenta restricciones económicas, puesto que tanto el sistema operativo, como las herramientas de desarrollo que se van a utilizar, son gratuitas. Por otro lado, los componentes de hardware como son el telescopio para pruebas y la cámara CCD si tienen un costo, pero en este caso serán facilitados por el cliente. Es por esto, que no vemos restricciones económicas peligrosas.



- Sociales y Culturales: Los usuarios actuales de los programas que controlan telescopios han tenido que usar diferentes aplicaciones para distintos telescopios a lo largo del tiempo que han dedicado a esto, prefiriendo quizás, el que usan actualmente, ya sea por costumbre o por gusto personal. Esto puede dificultar que se acostumbren a usar el sistema propuesto, pero se espera que el sistema final sea intuitivo y amigable, de manera que esto no debiera suceder.
- Tecnológicas: En el aspecto tecnológico es importante destacar que las pruebas iniciales no necesariamente se harán con un telescopio de observatorio, en estos casos se utilizará para las pruebas telescopios para aficionados, puesto que los costos de observación son elevados.
- Institucionales:
- Políticas:
- Legales:

## **2.3. Análisis de las alternativas de solución**

### **2.3.1. Alternativa 1: YYY**

### **2.3.2. Alternativa 2: YYY+1**

## **2.4. Solución recomendada**

### 3. Técnicas y Herramientas de desarrollo

#### 3.1. Modelo de desarrollo

Las características más importantes del proyecto Hevelius con respecto a la elección de un modelo de desarrollo se expone en lo siguiente. Primero se consideran las propiedades del producto:

- **Complejidad del Proyecto:** una estimación informal del proyecto muestra una complejidad media, la cual permite la finalización del proyecto dentro del plazo predeterminado;
- **Solidez de los Requerimientos:** cómo el producto a desarrollar está inserto en un proyecto de inversión, es posible que los requerimientos capturados durante el análisis sean completos en su generalidad, sujetos a pocos cambios.
- **Innovación del Producto:** en vista de que la principal característica del proyecto es la búsqueda de la generalidad en el control de telescopios, existen errores que durante el desarrollo se descubrirán, lo que necesitará cambios en el código implementados o en el diseño del software.

Además, el ambiente del desarrollo tiene las siguientes características:

- **Tamaño del Equipo:** cuatro personas durante la planificación y el desarrollo del proyecto.
- **Recursos Disponibles:** nuestro cliente nos provee de un lugar físico, computadores y un telescopio para el desarrollo de nuestro proyecto.
- **Tratamiento de los miembros del equipo entre sí:** informal, ya que existen lazos de amistad anteriores a la formación del grupo de trabajo.
- **Proyección en el tiempo:** se cuenta con un plazo determinado, debido a que el proyecto pretende ser parte de la Feria de Software 2007, de aproximadamente cinco meses a partir de la fecha de entrega de este informe.

Teniendo en cuenta el conjunto de características del proyecto, se decide usar un método ágil de desarrollo para la mayoría de las tareas; específicamente se prevee el uso del *Modelo Evolutivo* (también llamado *diseño continuo* o *diseño incremental*) en el trabajo. Sin embargo, no es posible usar un método ágil de forma exclusiva, porque es necesario cumplir con las fechas de entregas intermedias predeterminadas por los ramos “Ingeniería de Software” y “Taller de desarrollo de Software”. También será necesario contar al final del desarrollo con una documentación comprensible por el cliente<sup>1</sup> del diseño y del código del software, cosa que

---

<sup>1</sup>que en el caso del proyecto presente está compuesto de ingenieros informáticos y electrónicos

se considera más fácil usando algunos elementos de un proceso planificado. Por tanto, el uso parcial de un proceso planificado será inevitable.

Habiendo elegido este método de desarrollo, es necesario realizar las siguientes actividades durante el desarrollo para el modelo evolutivo:

1. **Pruebas:** los requerimientos (funcionales o no-funcionales) deben ser transformados en pruebas automatizables.
2. **Construir:** el código producido debe ser siempre en un estado que permite su compilación.
3. **Escuchar:** La comunicación a lo largo del desarrollo del proyecto con el cliente, debe ser fluida, esto para atender a las verdaderas necesidades y para solicitar sus comentarios sobre el estado del desarrollo, y posibles cambios en los requerimientos.
4. **Diseñar:** para facilitar el proceso de codificación y permitir el trabajo paralelo de grupos independientes, hay que contar con un diseño del sistema. Esta actividad hay que hacerla durante todo el tiempo del desarrollo, adaptándose a funcionalidad agregada.
5. **Comunicación dentro del equipo:** es importante para el uso de un método ágil que la comunicación entre los integrantes funcione muy bien, es decir, todos deben saber la mayoría del tiempo en qué están trabajando los demás y cuáles son los cambios realizados por ellos.

Para los puntos 3 y 5 se necesitan además muchas versiones intermedias.

Para el componente planificado, hay que hacer un plan inicial de recursos y tiempo necesitado, para lo que sirve este documento, y controlar el progreso actual del proyecto, para lo que sirven los *fichas de estado*. Además es necesario documentar el diseño actual del programa.

## 3.2. Herramientas y técnicas de soporte para el desarrollo

### 3.2.1. Técnicas a utilizar en el desarrollo del proyecto

Durante el desarrollo del proyecto se utilizará el método evolutivo ya que es necesario contar con una planificación a seguir en los meses de desarrollo. Además, es necesario una documentación del desarrollo del proyecto para futuras modificaciones.

Se optó por este método debido a la seguridad que da su planificación al cliente, ya que él puede *ver* en

que se está trabajando y cuales serán los próximos pasos a seguir.

Dentro de los lenguajes evaluados, se optó por la programación en C++ al ser este un potente lenguaje con una orientación a objetos que facilita el diseño gracias a las herramientas de planificación y modelamiento de UML. Todos los integrantes del grupo, cuentan con conocimientos en C y otros en C++. Para quienes no cuenta con los conocimientos en C, el paso a C++ es diminuto en comparación con otros lenguajes de programación.

Dentro de los lenguajes descartados, se encuentra Java. Esto se debe principalmente a que los requerimientos de hardware de su máquina virtual, en muchos casos sobrepasa las características de los equipos en los que podremos desarrollar el proyecto. Esta situación ha provocado que no exista una empatía por parte del grupo hacia Java, debido a la ralentización que produce en los equipos personales la realización de otras operaciones.

Es posible que se utilice alguna herramienta de diseño vectorial para la creación de las gráficas a utilizar en el software, pero aún no se ha descartado ni confirmado ninguna de ellas.

Para asegurar la calidad de software, se realizarán constantes revisiones del producto con el cliente, de forma que esto permita obtener una retroalimentación y así mejorar o cambiar pequeños defectos en corto tiempo.

Dentro de este mismo marco, utilizaremos la herramienta de control de versiones SVN para mantener un desarrollo ordenado, una coordinación entre los desarrolladores, saber cual de los desarrolladores realizó que cambio, etc. Además, se planea la utilización de la herramienta bugtracker<sup>2</sup> Trac<sup>3</sup>.

### **3.2.2. Herramientas o plataformas específicas a utilizar**

La plataforma operacional de Hevelius está constituida por el Sistema Operativo Linux Fedora Core, debido a que es esta la distribución utilizada por nuestro cliente para desarrollar software.

Tal como se mencionaba antes, se utilizará UML como plataforma de modelamiento. De esta forma, se está evaluando que herramienta CASE nos será de mayor utilidad. Entre estas están Umbrello<sup>4</sup>, Rational

---

<sup>2</sup>Sistema diseñado especialmente para manejar reportes de errores

<sup>3</sup><http://www.edgewall.com/trac/>

<sup>4</sup><http://uml.sourceforge.net/>

Rose<sup>5</sup> y DBDesigner 4<sup>6</sup>

### 3.3. Personal y capacitación del grupo de desarrollo

- Personal del equipo del proyecto.

La empresa DevNull cuenta actualmente con cuatro miembros, de los cuales se hará una breve descripción de sus perfiles personales, paso primordial para conocer al equipo de trabajo:

**Marina Alejandra Pilar Daza .**

Persona con gran capacidad de liderazgo, que gusta del trabajo en equipo y por sobre todo con gran sentido de responsabilidad. “Echando a perder se aprende” ayuda mucho a entender su personalidad, ya que se caracteriza por su curiosidad, la cual siempre le ha enseñado algo nuevo. Además posee facilidad para el aprendizaje.

Dentro de sus áreas de interés, se encuentra todo el amplio abanico de la informática, la robótica, y la biotecnología, demostrando este interés, en su activa participación en el equipo de Promoción del Departamento de Informática de la UTFSM, y coordinar las Charlas Técnicas del Laboratorio de Computación del mismo departamento (Labcomp).

Posee facilidad en la comunicación, además de una gran empatía a la hora de comunicarse con la gente.

En el 2005, logró la beca Bicentenario, y la beca Municipal de La Calera, para apoyar sus estudios por excelencia académica, dejando en manifiesto las ganas de progresar gracias a sus propios méritos y esfuerzo.

Gusta de la música y el cine, tocar clarinete, jugar rol, y además, practica Natación.

Posee un dominio del Inglés Avanzado (oral y escrito, técnico) y Alemán Básico (oral y escrito).

- Conocimientos Técnicos:
  - Administrador de Sistemas: Cuentas, Mail, Web, SVN, Bases de Datos.
  - Sistemas Operativos: Microsoft Windows, Linux (Fedora, Ubuntu, CentOS, Gentoo).
  - Lenguajes de Programación: C, C++, Basic, Visual Basic, Java, PHP, ASP, Javascript, Scheme, Prolog, Bash, Perl.
  - Librerías: SDL, GTK, QT, CUPS, STL.

**Tomás Ignacio Staig Fernández .**

Persona capaz de liderar proyectos y ser partícipe de estos, de analizar y diseñar una solución para implementarla con las herramientas que el problema requiera.

Su interés por el área de Sistemas Computacionales lo lleva a ingresar al Laboratorio de Computación (Labcomp) y ganar experiencia en la Administración de Sistemas. Esta experiencia no es sólo técnica, si no que humana. Trabajar con ese grupo de personas, le ha enseñado a aprender y escuchar las ideas del otro, y a aceptar el error cuando ha estado equivocado.

Además participa en el equipo de Promoción del Departamento de Informática, donde realizan Charlas a colegios y actividades para Puertas Abiertas UTFSM. Esto lo llevó a ser reconocido como Alumno Destacado UTFSM los años 2004 y 2005.

---

<sup>5</sup><http://www-306.ibm.com/software/rational/>

<sup>6</sup><http://fabforce.net/dbdesigner4/>

La preocupación por el correcto manejo y uso del idioma español en forma oral y escrita le ha facilitado, en muchas oportunidades, ganarse la confianza de superiores y personas de mayor rango jerárquico. Además del Español, tiene la capacidad de comunicarse en Inglés Coloquial y Técnico Informático, oral y escrito, a nivel medio.

Sus hobbies son la lectura, el tenis, juegos de rol y por supuesto tarrear<sup>7</sup> con amigos.

- Conocimientos Técnicos:
  - Administrador de Sistemas: Cuentas, Mail, Web, SVN, Bases de Datos.
  - Sistemas Operativos: Microsoft Windows, Linux (Fedora, Ubuntu, CentOS, Gentoo).
  - Lenguajes de Programación: C, C++, Basic, Visual Basic, Java, PHP, ASP, Javascript, Scheme, Prolog, Bash, Perl.
  - Librerías: SDL, GTK, QT, CUPS, STL.

#### **Esteban Ignacio Espinoza Martínez .**

Persona metódica y analítica. Actualmente se encuentra finalizando su formación académica, de la cual valora sobre todo, los conocimientos técnicos que le ha entregado su estudio.

Destaca en él su alto grado de responsabilidad y su facilidad de aprendizaje. Es capaz de aceptar desafíos y concretarlos en el tiempo acordado, demostrando su capacidad y compromiso al trabajar en equipo e individualmente.

Se identifica con el área de Desarrollo de Software, aunque su interés es la amplia área de la Computación e Informática.

Es fuertemente valorable sus conocimientos sobre variados lenguajes de programación y su habilidad para programar sobre estos, con los cuales ha llevado a la práctica algunos proyectos de desarrollo personal.

También destacan sus habilidades deportivas en atletismo y fútbol. Sus hobbies son tocar armónica, jugar rol y entretenerse con juegos de PC.

Posee dominio del idioma Inglés a nivel intermedio (técnico y escrito).

- Conocimientos Técnicos:
  - Administrador de Sistemas: Cuentas, Mail, Web, SVN, Bases de Datos.
  - Sistemas Operativos: Microsoft Windows, Linux (Fedora, Ubuntu, CentOS, Gentoo).
  - Lenguajes de Programación: C, C++, Basic, Visual Basic, Java, PHP, ASP, Javascript, Scheme, Prolog, Bash, Perl.
  - Librerías: SDL, GTK, QT, CUPS, STL.

#### **Carlos Alberto Guajardo Miranda .**

Es un alumno proveniente de la RWTH Aachen, Alemania, que este año ha llegado a la UTFSM a través de una beca de intercambio obtenida en el país del cual es originario, el cual, en sus ganas de trabajar e interactuar con sus nuevos compañeros chilenos, eligió la asignatura de Ingeniería de Software, en donde se integra a la empresa Taranis, equipo el cual lo acoge desde el primer momento.

Se caracteriza por ser una persona que siempre trata de entender las cosas a través de la comunicación con otras personas, especialmente potenciado por su necesidad de adaptación con la cultura y el idioma de Chile, y su deseo de transmitir su forma de vida en su país de procedencia.

---

<sup>7</sup> también conocido como "LAN Party". Una LAN party es un evento que reúne a un grupo de personas con sus computadoras para jugar y compartir

Es capaz de identificar problemas con rapidez y proponer soluciones, ya sean soluciones propias o buscando a la gente que más adecuada para resolverlos; además, suele hacer planes factibles y realizarlos, de mostrando efectividad en el trabajo. Por lo mismo es que también cumple con el trabajo prometido, por su consecuencia a la hora de adquirir compromisos, y conocer sus límites de trabajo.

Estas características personales, así como su desempeño académico le permitieron lograr una beca del servicio alemán de intercambio académico (DAAD) para sustentar su estadía de intercambio en la UTFSM. Sus áreas de interés en el campo informático son la fiabilidad y seguridad de sistemas, comunicación de datos, y el modelamiento matemático.

Fuera del campo informático, ha sido tenismesista por los últimos 17 años de su vida. Posee dominio de los idiomas Alemán, el cual es su lengua materna, Inglés a nivel avanzado y posee buen manejo del idioma Español.

- Conocimientos Técnicos:
  - Administrador de Sistemas: Cuentas, Mail, Web, SVN, Bases de Datos.
  - Sistemas Operativos: Microsoft Windows, Linux (Fedora, Ubuntu, CentOS, Gentoo).
  - Lenguajes de Programación: C, C++, Basic, Visual Basic, Java, PHP, ASP, Javascript, Scheme, Prolog, Bash, Perl.
  - Librerías: SDL, GTK, QT, CUPS, STL.
- Perfil del equipo ideal para el proyecto.

Para la empresa DevNull, el equipo ideal requerido para este proyecto requiere que cumpla con las siguientes características:

- Conocimientos de Robótica: Esencial es el conocimiento del funcionamiento de robots, como también conocer la lógica de su funcionamiento interno de las piezas electrónicas y/o Hardware que posee y conocer en específico con qué tipo de robot el equipo se encuentra trabajando para el desarrollo del software.
- Conocimientos de Mecánica: Se requiere conocer el funcionamiento de las piezas mecánicas móviles que compone el robot, para poder potenciar el uso del software según la dinámica y cinemática de éstas.
- Conocimientos Físicos: Se requiere conocimientos sobre dinámica y cinemática, para analizar las piezas mecánicas móviles del robot, como velocidad o distancia recorrida, como también se requiere conocer de electromagnetismo, para el análisis de aquellos sensores que sean agregados al robot.
- Conocimientos sobre Sistemas: Se requiere conocer tanto el sistema desde el diseño interno del robot, como su funcionamiento autónomo. Conocer de su arquitectura también es fundamental para lograr entender su funcionamiento o nuevas funcionalidades que pueda ser agregadas en el robot.
- Conocimientos de Lenguajes de Programación:
  - C++: En este lenguaje de programación orientado a objetos se basará la funcionalidad de nuestro software.
  - L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X: Este lenguaje será usado para generar la documentación que surge a través de los entregables o a partir de la propia investigación que surge durante el avance del trabajo.
- Conocimientos de Software:

- Conocimientos de Sistemas Operativos: Se requiere un conocimiento en específico del sistema operativo Ubuntu, el cual se encuentra actualmente en la versión 5.10 y próximo a cambiar a la versión 6.06, debido a que es el sistema sobre el cual funciona el robot.
- Capacidad, experiencia y disponibilidad de cada miembro del equipo (disponible o buscado).

**Marina Pilar** • Administrador de Sistemas: Cuentas, Mail, Web, SVN, Bases de Datos.

- Sistemas Operativos: Microsoft Windows, Linux (Fedora, Ubuntu, CentOS, Gentoo).
- Lenguajes de Programación: C, C++, Basic, Visual Basic, Java, PHP, ASP, Javascript, Scheme, Prolog, Bash, Perl.
- Librerías: SDL, GTK, QT, CUPS, STL.
- Otros conocimientos relacionados: Arquitectura de computadores, Redes de computadores, Física (Dinámica y Electromagnetismo), Robótica a nivel básico.

**Tomás Staig** • Administración de Sistemas: Correo Electrónico, Servicios Web, Cuentas de Usuarios, Bases de Datos, DHCP, Firewall, LDAP.

- Sistemas Operativos: Linux (Fedora Core, CentOS, Debian, Ubuntu, ArchLinux), Microsoft Windows 98/2000/Me/XP
- Lenguajes de Programación: C, Java, Visual Basic, HTML, Javascript, ASP, PHP, SQL, Bash, Latex, Perl, Scheme, Prolog, Tk, Tk.
- Librerías: GTK, QT.
- Otros conocimientos relacionados: Arquitectura de computadores, Redes de computadores, Física (Dinámica), Robótica a nivel básico.

**Esteban Espinoza** • Software: MS Office, OpenOffice, Rational Rose, SQL Server, Visual Studio 6.0, PostgreSQL, Eclipse, Klogic.

- Sistemas Operativos: MS Windows 95, 98, XP (Nivel avanzado), RedHat Linux, Fedora Core (Nivel Medio).
- Lenguajes de Programación: C, C++, Pascal, Visual Basic, ASP, PHP, SQL, JavaScript, Cobol, Dbase, Clipper, Java, Perl, Scheme, Prolog.
- Otros conocimientos relacionados: Arquitectura de computadores, Redes de computadores, Física (Dinámica y Electromagnetismo), Robótica a nivel básico.

**Carlos Guajardo** • Sistemas Operativos: MS Windows 95, 98, XP (Nivel Medio), RedHat Linux, Fedora Core, Ubuntu (Nivel Medio).

- Lenguajes de Programación: C, C++, Pascal, Visual Basic, ASP, PHP, SQL, JavaScript, Java, Prolog, entre otros.
- Otros conocimientos relacionados: Arquitectura de computadores, Redes de computadores, Física (Dinámica y Electromagnetismo), Robótica a nivel básico.

A partir de los datos tabulados, se puede decir que la mayoría de los recursos técnicos requeridos por el equipo son cubiertos.

- Análisis de insuficiencias de los miembros del equipo, si las hubiere.

A partir de lo anterior, las insuficiencias que se deberían cubrir son las siguientes:

- Falta de capacitación en robótica: En conjunto los miembros del equipo sólo mantienen nociones básicas del funcionamiento de un robot, por lo que limita el trabajo por el poco entendimiento técnico de éste, lo que también trae problemas de comunicación con el cliente.



Además, existe un detalle de recursos humanos que puede limitar el trabajo al enfrentar el Taller, el cual es el siguiente:

- Retiro de un miembro del equipo: Para el segundo semestre, en el curso de Taller de Ingeniería de Software, Alexander Becher, uno de los miembros del equipo, no cursará el ramo, por razones de prioridad a la hora de elegir sus asignaturas durante su estadía en Chile como alumno de intercambio.
- Programa de mejoramiento (capacitación, mentoría, incorporación de nuevos miembros...), indicando específicamente acciones a realizar y plazos.

Para el mejoramiento de las insuficiencias detectadas, el equipo recurrirá al siguiente plan de acción:

- Falta de capacitación en robótica: Para mejorar esta insuficiencia, el equipo ya tomó su primer plan de acción, que fue la asistencia a un Seminario de Robótica dictado por la empresa Austral technologies (Austec), con la cual trabajan en el proyecto de Software, para conocer más de cerca el mundo de la robótica, con un punto a favor que al tratarse de los mismos clientes con que el equipo trabaja, el enfoque del Seminario se basó en gran parte al tipo de trabajo que ellos realizan. El siguiente plan de acción es asistir con el cliente en un plazo regular de una vez a la semana para recibir mayores instrucciones respecto a robótica, para poder así cada vez más entender las propias necesidades que requieren.
- Retiro de un miembro del equipo. Para la mejora de esta insuficiencia, se proponen dos planes de acción:
  - Redistribución del trabajo inicial de cinco personas en cuatro partes
  - Buscar una persona externa que cumpla con el rol del integrante

Para llevar a cabo alguno de estos planes, dependemos del trabajo que se prosiga con el tiempo, ya que a partir de este veremos en que temas aquel integrante a resultado especialista e imprescindible, para la búsqueda de un nuevo integrante durante el período de vacaciones, luego de un análisis de trabajo del integrante retirado, como también puede darse el caso de que su trabajo sea perfectamente repartible entre los integrantes que se quedan. Como la segunda opción resulta ser, a vista del equipo, la que menos compromete factores externos o que escapen de su alcance, la lógica de trabajo será repartir tareas de distinto tipo a distintos integrantes del grupo, para que así se especialice en varias áreas de trabajo y así evitar problemas de desconocimiento de los temas por falta de uno de los integrantes faltantes.

## 4. Gestión de Riesgos

### 4.1. Análisis de riesgos

### 4.2. Preparación para control de riesgos

## 5. Implementación (Entrega y Operación)

### 5.1. Plan de operación del sistema

Los componentes computacionales mínimos requeridos por Hevelius para su operación consisten en un computador con Sistema operativo Linux y Software ACS 6.0, no se restringe sólo a la utilización de esa versión, puede utilizar otras, pero con las actualizaciones puede ser que existan pequeñas variaciones que impliquen unas pequeñas modificaciones, pero se deja establecido que en la versión 6.0 queda totalmente habilitado, de acuerdo a uno de los requerimientos del cliente. El equipo en el cual se implemente Hevelius también debe poseer acceso a Internet y sin olvidar el acceso al telescopio que se desea operar. Sobre los requerimientos mínimos de hardware aún no están definidos.

Hevelius se desarrollará sobre la plataforma Linux y Software ACS 6.0 como ya se había especificado y con el telescopio NEXSTAR 4 SE y añadido a éste una cámara CCD para la obtención de imágenes.

Como Hevelius es sólo el primer paso para el desarrollo completo de un software de control genérico para telescopios, es muy importante la comprensión del código entregado, debidamente comentado, como requerimiento del cliente en inglés y, de la misma forma, informar los avances en twiki de ACS UTFSM Group, para que posteriormente pueda ser modificado de acuerdo a requerimientos futuros.

### 5.2. Plan de implementación (entrega)

Una vez finalizado el desarrollo del software, el proceso de entrega debe consistir de dos fases.

#### 1. Entrega del programa y código.

Como ya se ha mencionado anteriormente Hevelius es un paso a la construcción de un software genérico, es por ello la importancia del código, puesto que es la base para que posteriormente se siga desarrollando en este tema, por estas razones se entrega el código debidamente ordenado, organizado y comentado en inglés, por ser nuestro cliente de carácter internacional. En lo que se refiere al programa en sí, no se puede hacer una capacitación a quienes usarán este software, ya que no son personas específicas. Pero al finalizar el desarrollo de Hevelius se tratará que vengan algunos astrónomos a probar el funcionamiento del software. Es por esto, que para aquellos que deban tratar con Hevelius, existe una documentación en la cual se detalla los componentes y la utilización de ellos, esta documentación será especificados en la siguiente fase.

#### 2. Documentación.

Como Hevelius está siendo creado para personas especializadas en el tema de la astronomía, se les entrega documentación detallada del software, ya que no existe una instancia directa en donde se pueda

preguntar acerca de su funcionamiento, donde el único contacto podría ser mediante correo electrónico, puesto que el ambiente en que trabaja Hevelius es el de los observatorios y, por lo tanto, el trato directo se hace más complicado. La especificación de la documentación consiste en las siguientes partes:

- **Explicación de la interfaz:** Esta consiste en la explicación de dónde se encuentra ubicado cada uno de los componentes que tiene implementado Hevelius.
- **Componentes Implementados:** En una sección se especifica qué hace cada uno de sus componentes y cómo es el funcionamiento de ellos, qué parámetros recibe, etc.  
Toda la documentación debe ser desarrollada en inglés.

### 5.3. Plan de mantención

Como ya se ha mencionado anteriormente Hevelius esta implementado mayormente para observatorios, los cuales se encuentran en distintas partes del mundo y los usuarios del programa pueden acceder desde donde prefieran para manipular los telescopios, por lo que nos es imposible dar mantenimiento presencial a todos los usuarios.

Puede existir una asistencia remota, principalmente a través de correo electrónico para tratar de resolver cualquier tipo de problema que pueda existir.

## **6. Planificación de Actividades**

### **6.1. Work Breakdown Structure (WBS)**

### **6.2. Carta Gantt**

### **6.3. Resumen de Compromisos**

## 7. Seguimiento del Plan