

PROYECTO: Trabajo de unidad Seguidor de Linea

GRUPO: Grupo 3

Apellidos y nombres	Rol	Actividad desarrollada	Problema encontrado	Solución propuesta	Puntaje (0-4)
Andhree Chavez Gutierrez	Programación / Electrónica	Programación para controlar el movimiento del robot y reacción ante sensores	El sensor ultrasónico no detectaba correctamente la distancia	Se ajustaron los valores en el código y se verificaron conexiones de Vcc y Trig/Echo	
Franco Santi Colque	Ensamblaje / pruebas funcionales	Supervisión del comportamiento del robot, prueba de sensores y movimiento general	El robot a veces no reaccionaba al infrarrojo	Se reposicionó el sensor infrarrojo y se limpió para evitar interferencias	
Yovani David Ticona Miranda	Cableado	Conexión final de sensores y asistencia en pruebas de movimiento	El robot se movía hacia atrás sin razón a veces	Se revisó el código para detectar señales falsas y se colocaron delays para estabilizar las lecturas	
				Total	

Avance concreto	Nivel de avance	Observaciones y/o comentarios
<p><input checked="" type="checkbox"/> Se cargó código funcional que permite al robot moverse hacia adelante y retroceder.</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> El sensor ultrasónico detecta obstáculos al frente y hace que el robot retroceda por unos segundos.</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> El sensor infrarrojo también detecta obstáculos y genera respuesta.</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> Se ajustaron tiempos, distancias y condiciones lógicas en el código.</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> Se realizaron pruebas con distintos objetos para validar el comportamiento.</p>	40 %	<p>El código ya permite una reacción automática ante obstáculos, lo que demuestra integración de programación y electrónica.</p> <p>Se recomienda para la próxima semana integrar el seguimiento de línea, si es parte del objetivo final.</p> <p>El equipo trabajó de forma constante, resolviendo errores con pruebas reales y correcciones rápidas.</p>