

**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	Apoyo electrónico y codificador	Revisión de conexiones de alimentación y implementación del código para los sensores	El código al principio faltaba pulir y teníamos que entender bien como funcionaba	Se hicieron pruebas por separado y se analizaron ejemplos hasta entender la lógica de funcionamiento	
Franco Santi Colque	Ensamblaje final	Integración total del robot (motores, llantas, sensores, base)	Algunos cables no quedaron totalmente bien, ya que se salió uno y tuvimos que volver a desarmar.	Se volvió a abrir el chasis, se reconectó soldando otra vez.	
Yovani David Ticona Miranda	Electrónica/Soldadura	Soldado de los 3 servomotores restantes. Revisión de sensores nuevos y colocación de conexiones con el arduino	Dificultad al identificar pines donde se conecta cada cosa.	Se consultaron esquemas online y se etiquetaron correctamente los pines	
				<b>Total</b>	

Avance concreto	Nivel de avance	Observaciones y/o comentarios
<p>Se completó la soldadura de todos los servomotores y su conexión funcional con el Arduino.</p> <p>Se integró toda la estructura física del robot, incluyendo sensores, ruedas, y cableado.</p> <p>Se cargó código inicial para prueba de sensores.</p>	30 %	<p>Podíamos mejorar el cableado de los servomotores con colores para que sea todo mas ordenado.</p> <p>El equipo trabajó de manera colaborativa y fue capaz de resolver errores mediante pruebas e investigación por su cuenta</p>