
**Solicitud de Subvención
y
Memoria de Actividades 2014-15
Asociación Club de Robótica-Mecatrónica**



Asociación Club de Robótica-Mecatrónica (CRM-UAM)
Local B-111 – Escuela Politécnica Superior

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE MADRID

Diciembre de 2015

Índice general

1. Presupuesto para nuevas actividades	1
1.1. Renovación del taller del club de robótica	1
1.2. Proyectos de construcción propia	1
1.2.1. Adaptación del cuadricóptero para vuelo autónomo	1
1.2.2. Construcción Fresadora Cyclone PCB	2
1.2.3. Contrucción de un Escáner 3D	2
1.3. Organización de talleres formativos para alumnos de la Universidad .	3
1.3.1. Taller: Introducción a las FPGAs	3
1.3.2. Taller: Diseño e Impresión 3D (Open Hardware)	4
1.3.3. Taller: Introducción a la robótica con Arduino	5
1.3.4. Taller: Sistemas embebidos. Raspberry Pi	7
1.4. Organización de concursos internos y fomento de la robótica entre los estudiantes	7
1.5. Participación en eventos nacionales y representación de la UAM . . .	7
1.6. Solicitud de subvención	7
2. Memoria del curso anterior	8
2.1. Talleres y proyectos internos	8
2.1.1. Construcción de un cuadrucóptero	8
2.1.2. Construcción de un robot para resolver laberintos	8

2.1.3. Uso de la impresora 3D por estudiantes	8
2.1.4. Re-organización del local para fomentar la participación . . .	8
2.2. Participación en eventos nacionales	9
2.2.1. Concurso de resol. de laberintos en la OSHWDem (A Coruña)	9
2.2.2. Asistencia a la V jornada GMV de robótica (Tres Cantos) . . .	9
3. Junta directiva actualizada	12

Parte 1

Presupuesto para nuevas actividades

1.1. Renovación del taller del club de robótica

Introduccion

1.2. Proyectos de construcción propia

1.2.1. Adaptación del cuadricóptero para vuelo autónomo

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Jaime y Rodrigo

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.2.2. Construcción Fresadora Cyclone PCB

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Carlos y Victor

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.2.3. Contrucción de un Escáner 3D

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Carlos y Víctor

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.3. Organización de talleres formativos para alumnos de la Universidad

1.3.1. Taller: Introducción a las FPGAs

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Carlos

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.3.2. Taller: Diseño e Impresión 3D (Open Hardware)

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Carlos y Victor

Descripción

Se trata de un taller de modelado 3D orientado a la robótica, daremos una introducción a los participantes del uso de la herramienta libre OpenSCAD para el diseño de piezas 3D. Además queremos realizar pequeños retos prácticos en los que los participantes puedan poner en práctica lo aprendido. También se dará una charla sobre impresión 3D y finalizaremos mostrando como utilizar la impresora 3D existente en el club imprimiendo los mejores trabajos realizados por los participantes.

Objetivos

Queremos fomentar el diseño de open hardware entre los estudiantes de la universidad.

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.3.3. Taller: Introducción a la robótica con Arduino

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Descripción

Es habitual en el Club de Robótica realizar un taller práctico de introducción a la robótica para los alumnos de la Escuela Politécnica Superior. Consideramos muy importante de cara al año que viene realizar este taller para dar a conocer el club a nuevos alumnos con interés en robótica pero sin conocimientos previos.



Ediciones previas del taller.

Objetivos

Seguir fomentado el conocimiento de la robótica entre los estudiantes de carreras técnicas. Dar a conocer nuestra asociación a estudiantes interesados y la nueva disponibilidad del taller del club para intenta fomentar que se creen nuevos grupos de trabajo autónomos dentro de la asociación.

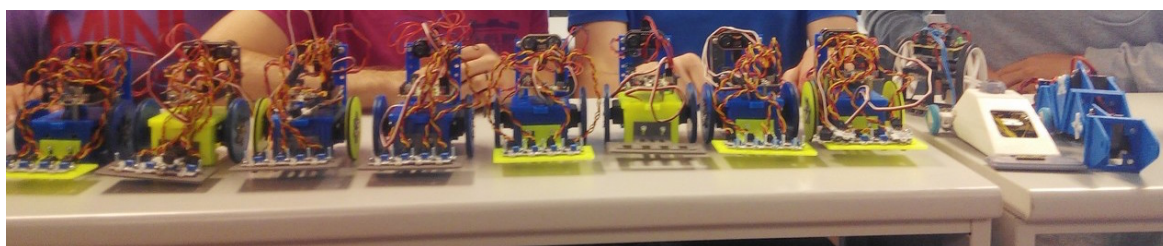
Tenemos que seguir ofreciendo cada vez a más estudiante la posibilidad de realizar proyectos novedosos en el ámbito de la robótica y darles un pequeño empujón y respaldo necesario para llevarlos a cabo.

Acercar la plataforma Arduino, el diseño de Open Hardware y el diseño de estructuras 3D.

Contenido

El contenido del curso es fundamentalmente el mismo que el de la edición pasado, reutilizaremos los robots diseñados específicamente para esa edición basados en la plataforma Arduino. Los participantes tendran que realizar el montaje de sus kits y las conexiones electricas.

Con el robot ya montado realizaremos diversas prácticas de programación y reali-



Robots ensamblados.

zaremos interesantes retos guiando a los participantes en todo momento e introduciendoles de esta forma en la plataforma Arduino.

También profundizaremos en la comunicación entre Android y Arduino (Smartphone y Robot) programando una aplicación sencilla que nos permita controlar el robot desde el móvil.

Previsión de desarrollo

Presupuesto

Reutilizaremos los robots montados en la pasada edición del taller por lo que el presupuesto necesario es mínimo.

Para mejorar y suplir las deficiencias de la pasada edición necesitamos comprar baterías (pilas recargables) y cargadores para tener una mayor autonomía.

Producto	Encale de compra	Precio Unitario	Unidades
Pilas Recargables 9V	http://es.rs-online.com/web/p/pilas-recargables-9-voltios/7033524/	10,28€	8
Cargador Pilas 9V	http://es.rs-online.com/web/p/cargadores-de-pilas-aaa-aa-c-d-9-voltios/5177789/	15,10€	2

Cuadro 1.1: presupuesto taller de introducción a la robótica

1.3.4. Taller: Sistemas embebidos. Raspberry Pi

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.4. Organización de concursos internos y fomento de la robótica entre los estudiantes

1.5. Participación en eventos nacionales y representación de la UAM

1.6. Solicitud de subvención

Parte 2

Memoria del curso anterior

2.1. Talleres y proyectos internos

2.1.1. Construcción de un cuadrucóptero

2.1.2. Construcción de un robot para resolver laberintos

2.1.3. Uso de la impresora 3D por estudiantes

2.1.4. Re-organización del local para fomentar la participación

- Actualización de la página web y creación de repositorio GitHub para el control de versiones
- Limpieza del local (reciclado de equipos obsoletos que ocupaban espacio, mesas despejadas para facilitar la labor del equipo de limpieza)
- Organización del material de los armarios y de las herramientas gracias a un panel de madera con ganchos.
- Cada estudiante puede solicitar una caja de proyecto donde guardar todo el material que necesite. Dichas cajas están etiquetadas con su nombre y año, de este modo es posible organizar mejor el inventario disponible.

El nuevo enfoque del Club de Robótica es apoyar a cualquier miembro de la comunidad universitaria que quiera llevar a cabo proyectos relacionados con la robótica. Es decir, tanto estudiantes como profesores pueden inscribirse y así disponer de un

espacio de trabajo agradable con herramientas de uso común (impresoras 3D, soldadores, sierras, alicates, destornilladores, etc) así como los materiales necesarios (cables, componentes, motores, baterías, etc).

Además disponemos de un foro donde nos ayudamos unos a otros, y periódicamente seguimos organizando actividades para fomentar la robótica entre los estudiantes.

2.2. Participación en eventos nacionales

2.2.1. Concurso de resol. de laberintos en la OSHWDem (A Coruña)



Víctor y Carlos con el robot CRMaze, que participó en el concurso de resolución de laberintos de la OSHDem en Galicia

2.2.2. Asistencia a la V jornada GMV de robótica (Tres Cantos)

El 26 de Noviembre de 2015 asistimos desde el Club de Robótica al evento que tuvo lugar en la sede oficial de GMV, situada en Tres Cantos. Allí se realizaron demostraciones en directo de los robots Foxiris (para monitorización de plantas oil & gas), MiR100 (un robot de exploración de tipo rover) y Aunav (un robot usado para la desactivación de explosivos)¹.

¹Noticia en la web de GMV: http://www.gmv.com/es/Empresa/Comunicacion/NotasDePrensa/2015/NP_017_VJornadaRobotica.html



Demostración de los robots Foxiris de GMV (izquierda), MiR100 de Robotplus (al fondo) y Aunav de Proytecsa (derecha).

Además participamos en el concurso “Concurrent Design Facility (CDF) for Robotics” en el que se nos asignó la tarea de diseñar un robot para la monitorización de plantas oil & gas en menos de tres horas. Obtuvimos el primer premio junto con estudiantes de la UPM.



Participantes en el concurso “Concurrent Design Facility (CDF) for Robotics”.
Fila superior: Carlos Crespo (GMV), Carlos García (CRM-UAM), Sergio Martini (GMV),
Alberto Medina (GMV), Pedro Hernández (Repsol), Gonzalo Díaz (UPM) y Víctor Uceda
(CRM-UAM) Fila inferior: Luis Paarup, David Matilla, Javier Fernández, Stefan y Pablo
Rodríguez -ausente en la foto- (todos de la UPM)

Parte 3

Junta directiva actualizada

La Asociación Club de Robótica-Mecatrónica cuenta con la siguiente junta directiva para el curso 2015-16:

- Presidente: **Carlos García Saura** (carlos.garciasaura*)
- Vice-presidente: **Rodrigo José Jiménez** (rodrigojose.jimenez*)
- Secretario: **Jaime Aragón** (*)
- Tesorero: **Cristina Kasner Tourné** (cristina.kasner*)
- Vocales: **Víctor Uceda Uceda** (vic.ucedas*) y **Pablo Molins Ruano** (pablo.molins*)

** correos electrónicos a completar con “@estudiante.uam.es”*

En la página web de la asociación está disponible toda la información sobre la organización del club en años anteriores: <http://crm.ii.uam.es/historia>