
**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	2
1.2. Proyectos de construcción propia	2
1.2.1. Adaptación del cuadricóptero para vuelo autónomo	2
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 .	2
1.3.1. Taller: Introducción a las FPGAs	2
1.3.2. Taller: Diseño e Impresión 3D	2
1.3.3. Taller: Introducción a la robótica con Arduino	2
1.3.4. Taller: Sistemas embebidos. Raspberry Pi	2
1.4. Organización de concursos internos y fomento de la robótica entre los estudiantes	2
1.5. Participación en eventos nacionales y representación de la UAM . . .	2
1.6. Solicitud de subvención	2
2. Memoria del curso anterior	3
2.1. Talleres y proyectos internos	3
2.1.1. Construcción de un cuadrucóptero	3
2.1.2. Construcción de un robot para resolver laberintos	3

2.1.3. Uso de la impresora 3D por estudiantes	3
2.1.4. Re-organización del local para fomentar la participación . . .	3
2.2. Participación en eventos nacionales	4
2.2.1. Concurso de resol. de laberintos en la OSHWDem (A Coruña)	4
2.2.2. Asistencia a la V jornada GMV de robótica (Tres Cantos) . . .	4
3. Junta directiva actualizada	6

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

Descripción

Objetivos

Contenido

Previsión de desarrollo

Presupuesto

1.2.2. Construcción Fresadora Cyclone PCB

Responsable de proyecto y equipo de trabajo

2

Descripción

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)

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.



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”

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

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: x (*)
- Vice-presidente: x (*)
- Secretario: x (*)
- Tesorero: x (*)
- Vocales: x (*)

** correos electrónicos @estudiante.uam.es*

En la página web de la asociación está disponible toda la información sobre las juntas directivas de años anteriores: <http://crm.ii.uam.es/historia>