UNIVERSIDAD POLITÉNICA DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

**BRAZO ROBOTICO SCARA**

Actividad:

Definición del tema.

Descripción breve:

Objetivo y justificación del proyecto seleccionado.

Materia:

Dinámica y Control de Robots

Alumnos:

Beatris Núñez Bryan Alejandro

Carrillo Ochoa Ali Farid

Mejía Davalos Cesar

Rizo Martínez Alfredo

Rosales Ortiz Ian Alexis

Maestro:

Moran Garabito Carlos Enrique

Fecha:

Lunes, 13 de mayo de 2019

Objetivo:

Diseñar y construcción un brazo robótico de tres grados de libertad tipo SCARA que soporte el transporte de una carga de 300 gramos en su último eslabón usando el middleware ROS

Justificación:

El proyecto robótico nos permitirá aplicar los conocimientos universitarios obtenidos hasta el momento. De esta manera se puede evaluar las capacidades y habilidades que cada estudiante desarrollo en su permanencia universitaria para lograr obtener el título como ingeniero mecatrónico.