

APRENDE, ARDUINO

¿Cuales son las partes para armar un robot seguidor de linea?

FabioLeon



Partes de un robot

Muchos de nuestros clientes nos preguntan, que partes tiene un robot seguidor de linea?, como puedo armar un seguidor de linea?, en este tutorial te contamos que partes tiene y en el vídeo final te mostramos como armarlo

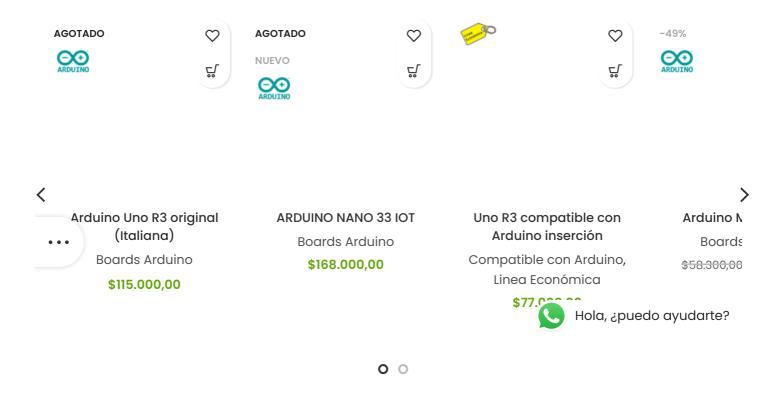




Board de control:

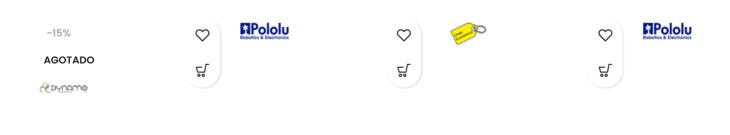
Es el cerebro del robot! normalmente este cerebro es programable y este toma las señales de los sensores, las procesa y envía ordenes a los actuadores, actualmente las más usadas en

academia son las board Arduino, particularmente la arduino UNO, en esta board es donde vamos a programar el funcionamiento del robot, en el caso de este robot seguidor de linea primero vamos a programar una lógica básica, en nuestro caso usaremos la board arduino UNO



Driver de motores:

Los motores para funcionar requiere normalmente corriente superiores a los 100ma y arduino no puede suministrar esta corriente para esto se usan los drivers, estos se encargan de leer las señales de control y mover los motores con la potencia necesaria, en el caso de arduino la forma mas sencilla de hacerlo es usando shields que son tarjetas que se ensamblan sobre las board arduino, el driver a usar va a depender de la potencia que se requiera, en nuestro caso usaremos la Dynamotion Shield V4 que ademas de tener el driver de los motores tiene pines para conectar de forma fácil los sensores a nuestro robot



Shields para Arduino, Controladores o Drivers, Hecho en Colombia Controladores o Drivers, Shields para Arduino \$224.000,00 Controladores o Drivers, Shields para Arduino \$17.700,00 Controlado Shields po \$24.0

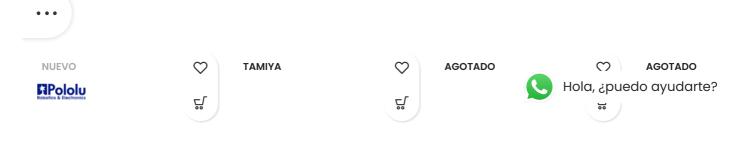
\$69.750,00 **\$59.000,00**

0 0

Motores:

`¬ción 30:1

Son los que proporcionan el movimiento, y depende de la velocidad que deseemos que tenga el robot y el peso que vaya a mover los podemos seleccionar, una de las opciones más usadas en seguidores de linea de alta velocidad son los micromotores HP en relación 10:1 y 30:1, ya que tienen una excelente relación torque velocidad, en nuestro caso usaremos micromotor HP



Motorreductor 12v 330RPM reduccion 30:1

Motorreductores

\$107.000,00

configuraciones (double Gearbox) Motorreductores, Otros (Electroválvulas,

Caja reductora cuatro

solenoides, etc) \$45.000,00 HSR-1425CR Servomotor Rotación Continua Servomotores RC

\$123.000,00

Motorreduct

reducció

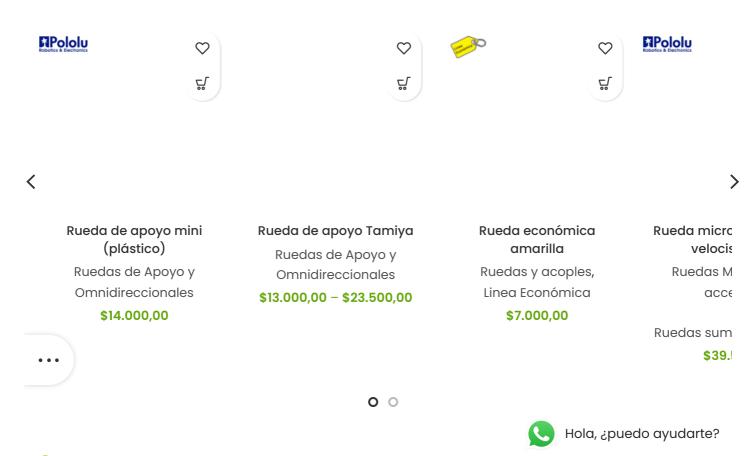
Motorre

\$128.

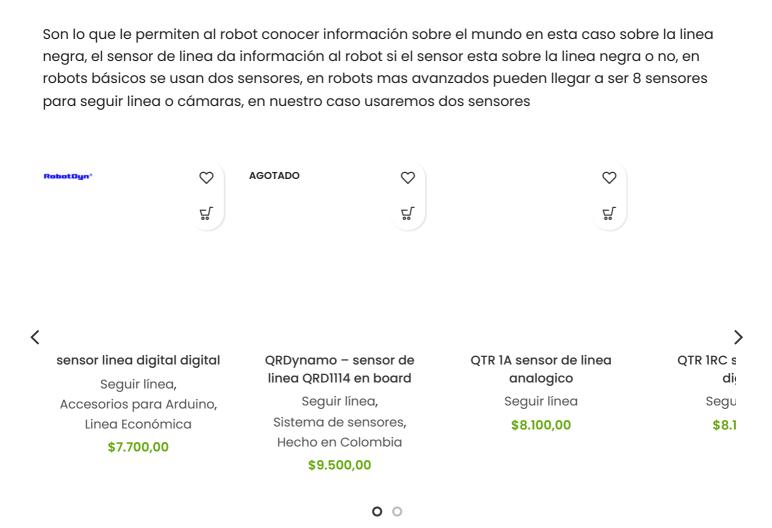
0 0

Ruedas:

Son muy importantes porque le dan la tracción al robot y su relación de tamaño nos da la velocidad y la fuerza, muchas veces se pueden encontrar ruedas que están diseñadas para un motor especifico esto hace que sea mas fácil acoplarlos entre si, en nuestro caso usaremos unas ruedas para micromotor todo terreno

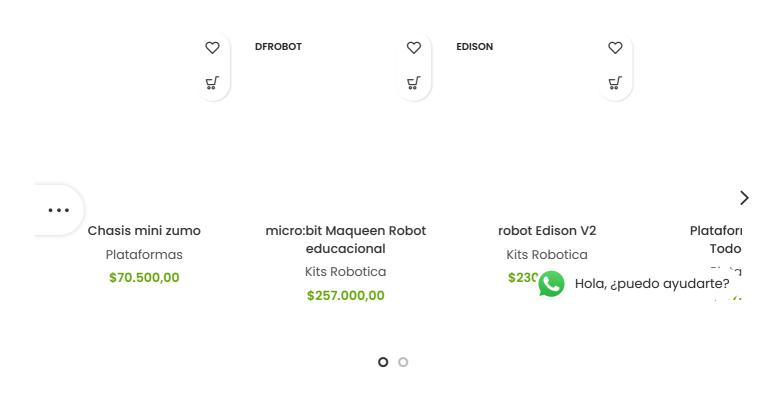


Sensores:



Chasis:

Es la estructura donde se va a montar todo el robot, debe ser liviana y resistente, normalmente se usan materiales como acrílico, cartón, MDF, aluminio, o fibra de vidrio, en nuestro caso usaremos acrílico, que es liviano y resistente, en el chasis también debemos considerar otras partes estructurales como las bases para los motores, bases metálicas para asegurar las boards y tornillos



Cables de conexión:

Son los encargados de transportar la energía y los datos, así que con los cables conectamos los motores, los sensores y las baterías. los cables normalmente van desde el cerebro hacia los drivers y sensores, el largo del cable va a depender de la distancia que se requiera para hacer la conexión y el calibre (grueso) va a depender de la energía que se requiera así para sensores tenemos calibres entre 22AWG a 26AWG y para motores y baterías de 22AWG hacia abajo, en este caso entre menor sea el calibre mas corriente puede soportar

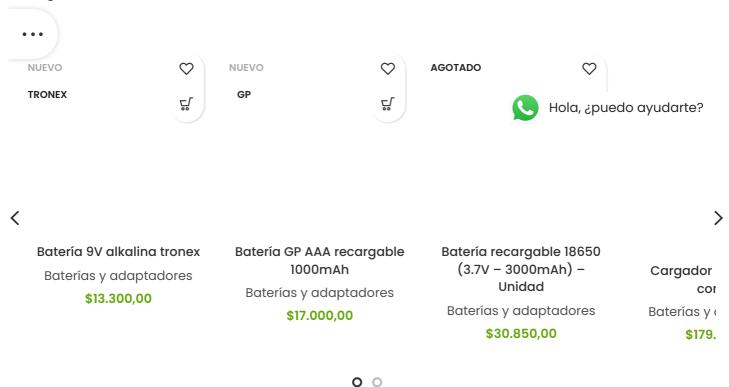






Baterías:

Son las que le dan energía al robot sin estas el no podría moverse, hay de muchos tipos y tamaños las de litio tienen una mejor relación de tamaño y potencia pero son algo más caras y requieren un cargador y manejo especial, si estamos empezando con robótica se aconseja usar baterías AA o AAA recargables que son fáciles de usar y es posible que en casa tengas un cargador

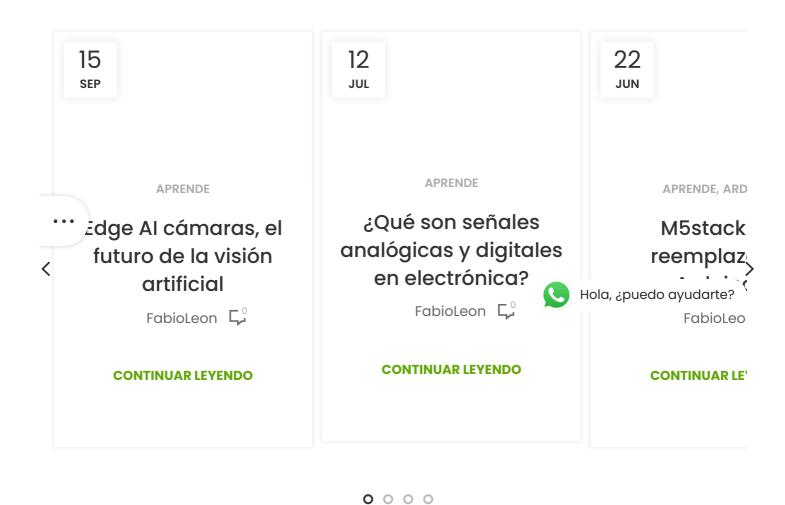


Mira este vídeo de un paso a paso de como armar un robot seguidor linea

¿Cómo hacer un Robot seguidor de línea con Arduino?

Kits completos robots seguidor de linea	
-4% **Pololu **Tobodica & Electronica	AGOTADO (PPYNOMO)
	Hola, ¿puedo ayudar
robot zumo 32U4 ensamblado 100:1HP Kits Robotica \$781.000,00 \$747.000,00	Dynabot II bat: Robot seguidor avanzado Arduir Kits Robotica \$569.000,00
AGOTADO	€ DY <u>na</u> m@

Te puede interesar







RELATED POSTS



0 0

Hola, ¿puedo ayudarte?

DEJA UN COMENTARIO

Lo siento, debes estar conectado para publicar un comentario.

Somos una empresa Colombiana fundada en el año 2006 que busca un mejoramiento social por medio del desarrollo científico y tecnológico, en donde la tecnología esté al alcance de todos

Ubicación: C.C. Acropolis L-239 Bucaramanga-Colombia

Telefono (+57) 60 7 6410050

Celular 315-4149366

contacto@dynamoelectronics.com

Facebook Instagram YouTube Twitter

Ouienes somos

¿Cómo Comprar?

Condiciones Generales

Políticas De Privacidad

Nuestros Clientes

#dynamoElectronics 2021 creado por Dynamo Electronics Team-DYNAMO



