

TESCO

TECNOLÓGICO DE ESTUDIOS SUPERIORES DE COACALCO

MANUAL DE USUARIO

SCARA Robotic Arm

Graficación

3411

PROF:

ING. FABIOLA FUENTES HERRERA

ALUM:

HERNANDEZ OSORIO JOSE DANIEL

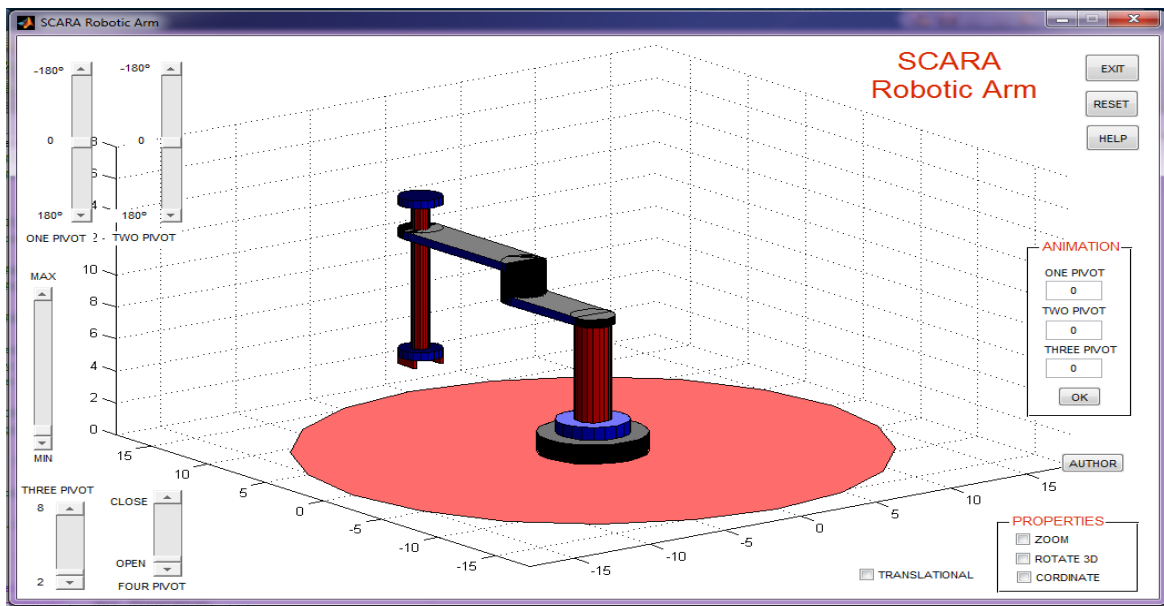
MATRI: 201220155

COACALCO DE BERRIOZABAL, MÉXICO, A 09 DE JULIO 2014.

SCARA Robotic Arm

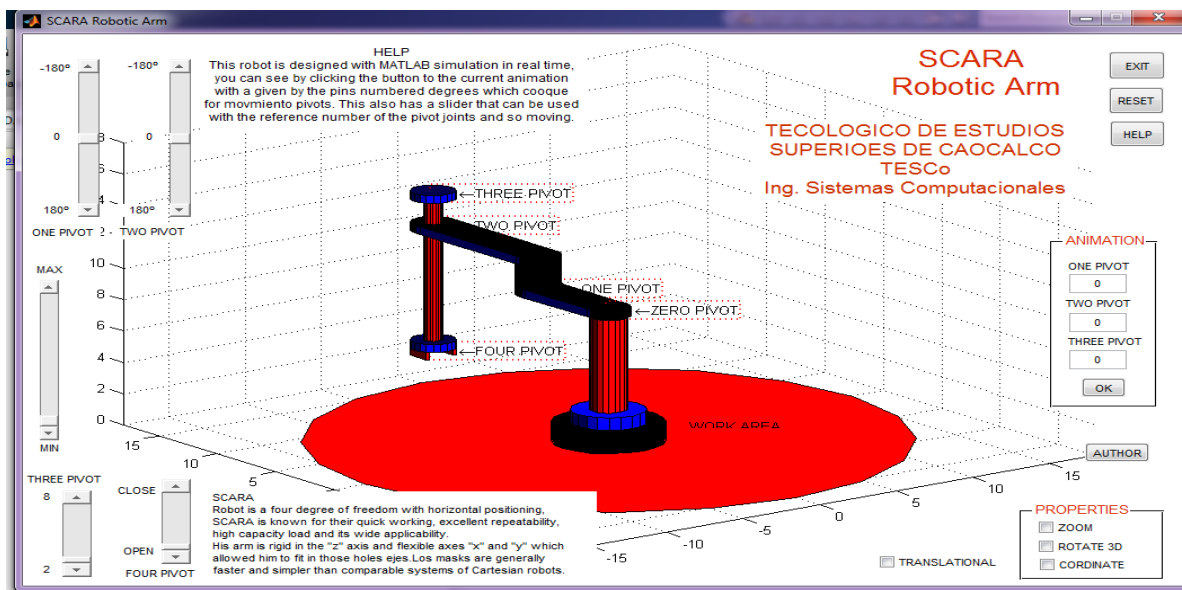
En este proyecto solo se observara un modelos de un robot SCARA en cual tiene cuatro grados de libertad esto se podrán ver y entender durate la explicación de proyecto primero veremos cómo es la interfaz de usuario:

INTERFAZ DE USUARIO:



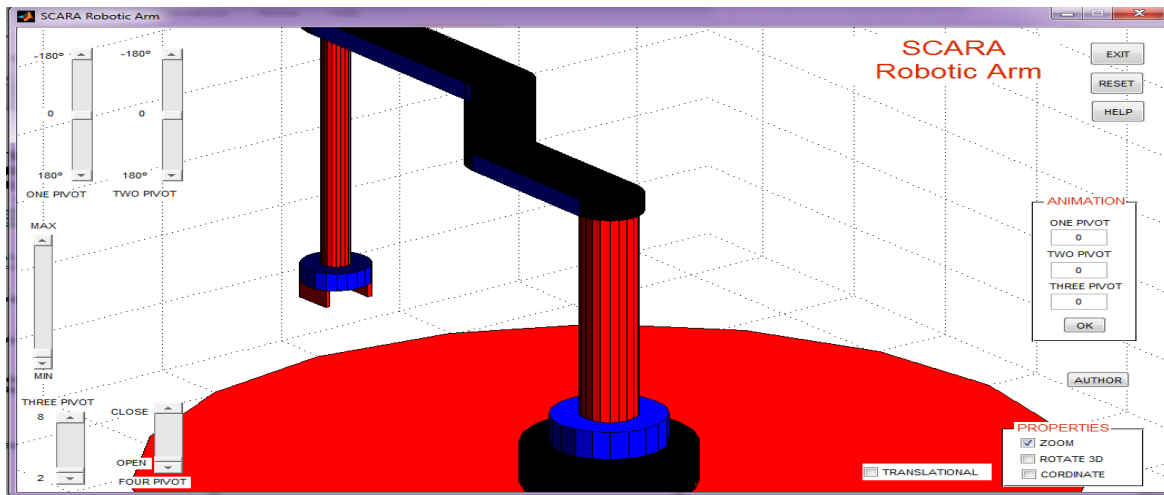
EXPLICACIÓN DE LOS BOTONES DE LA INTERFAZ:

BOTÓN AYUDA: En este se observa como nos da una pequeña referencia de brazo y el número de los pivotes.

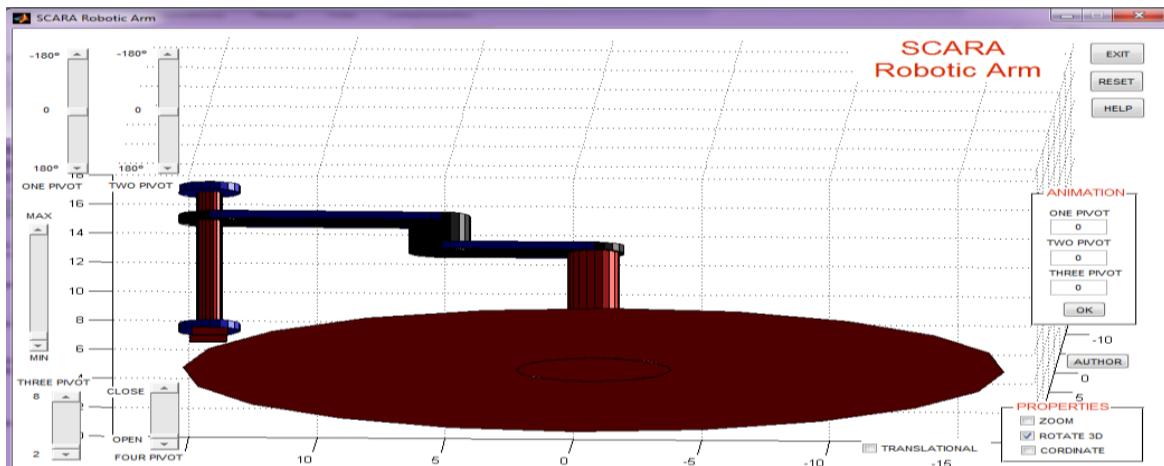


PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

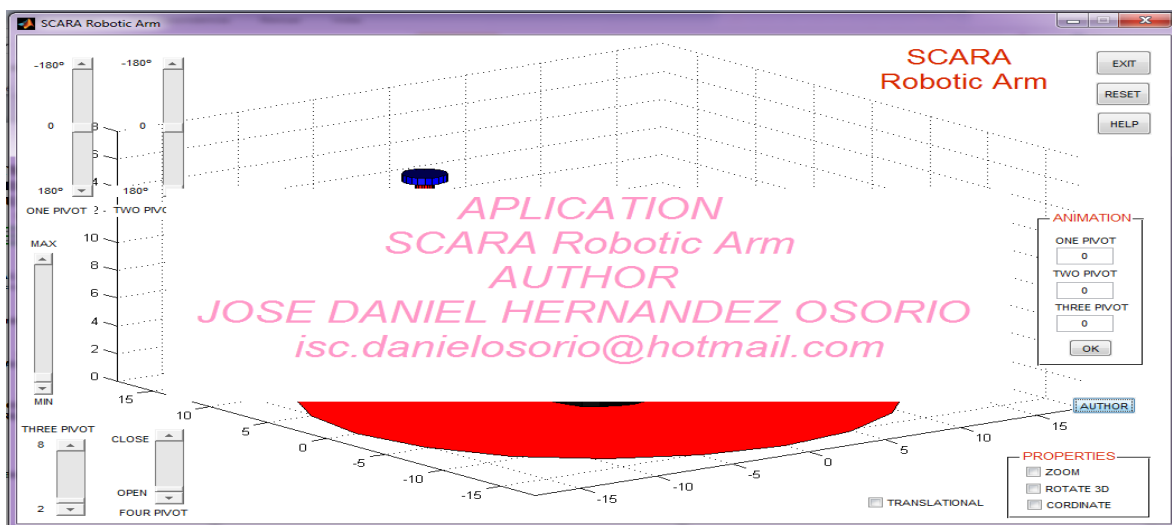
ZOOM: Este solo es para poder hacer acercamiento ala animación



ROTACIÓN: Este permitirá que la animación se rote o se mueva.

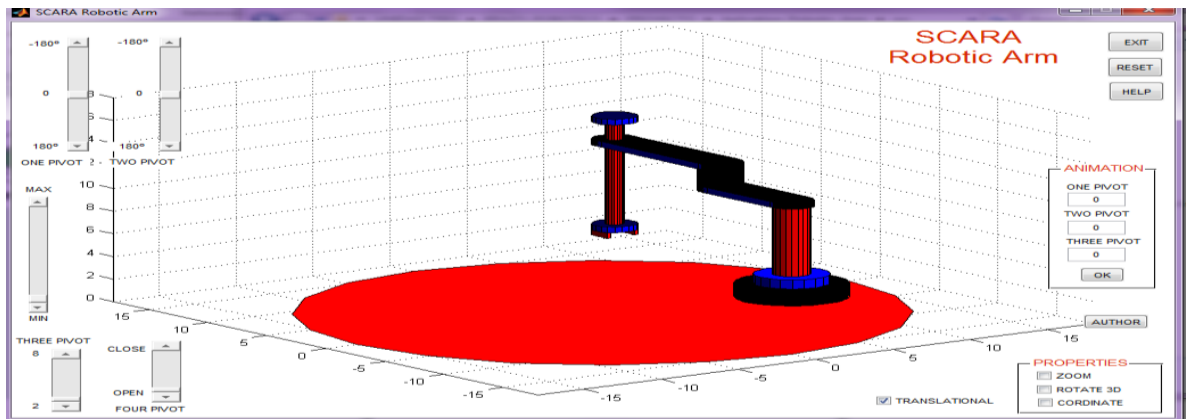


BOTÓN DE AUTOR: Solo muestra el nombre del autor-

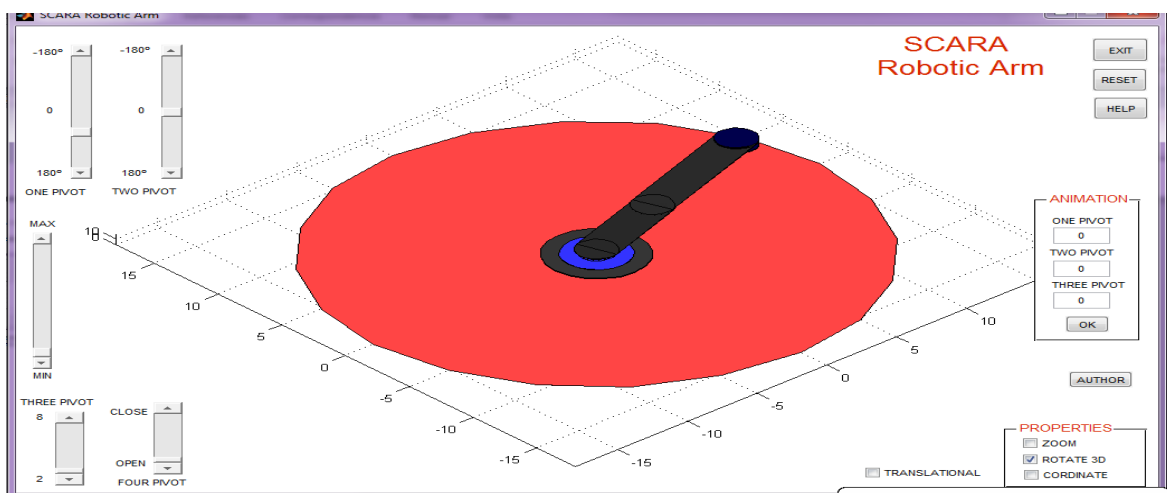
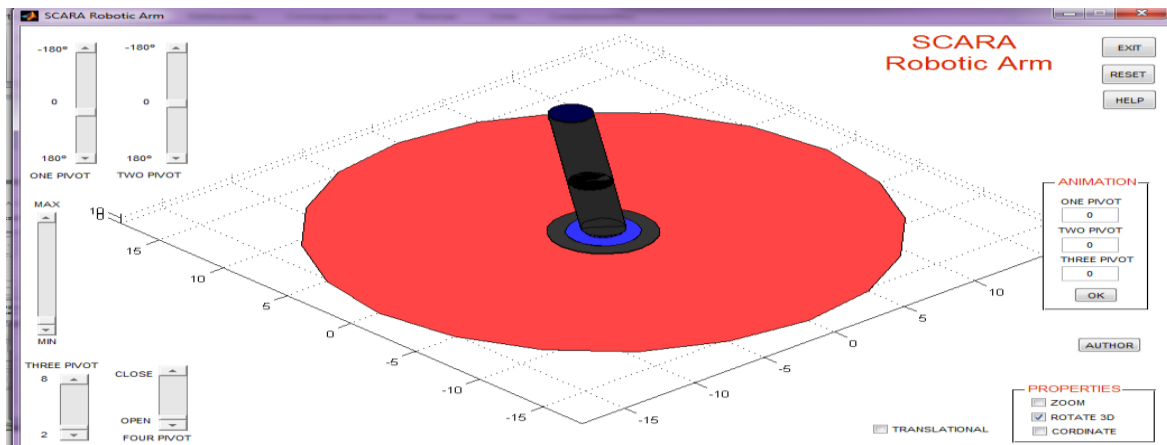


PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

TRANSLACIÓN: Esta le permite al robot trasladarse a otra parte del área roja.

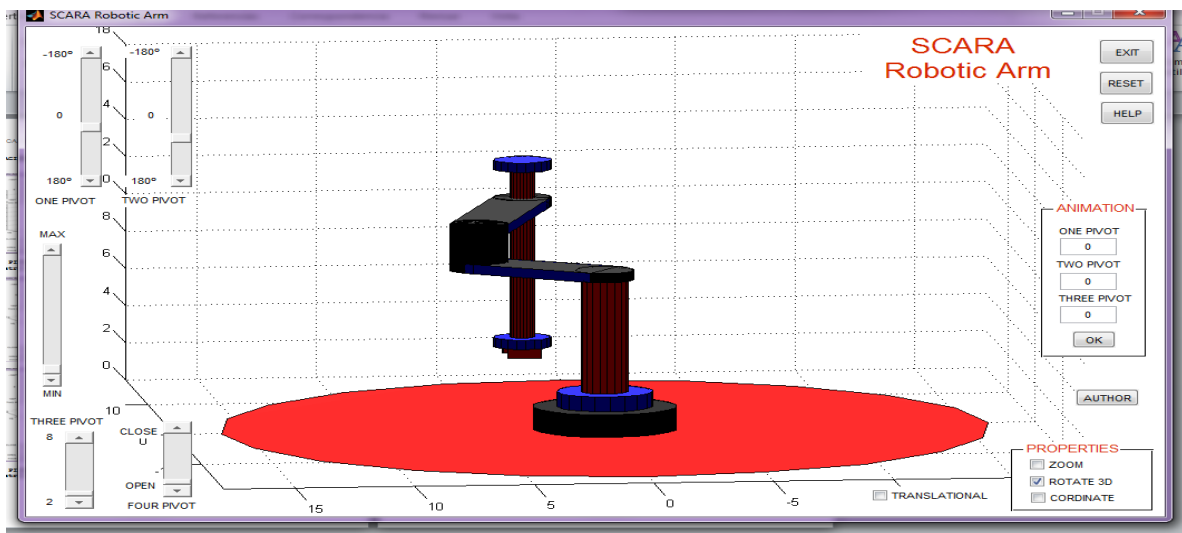
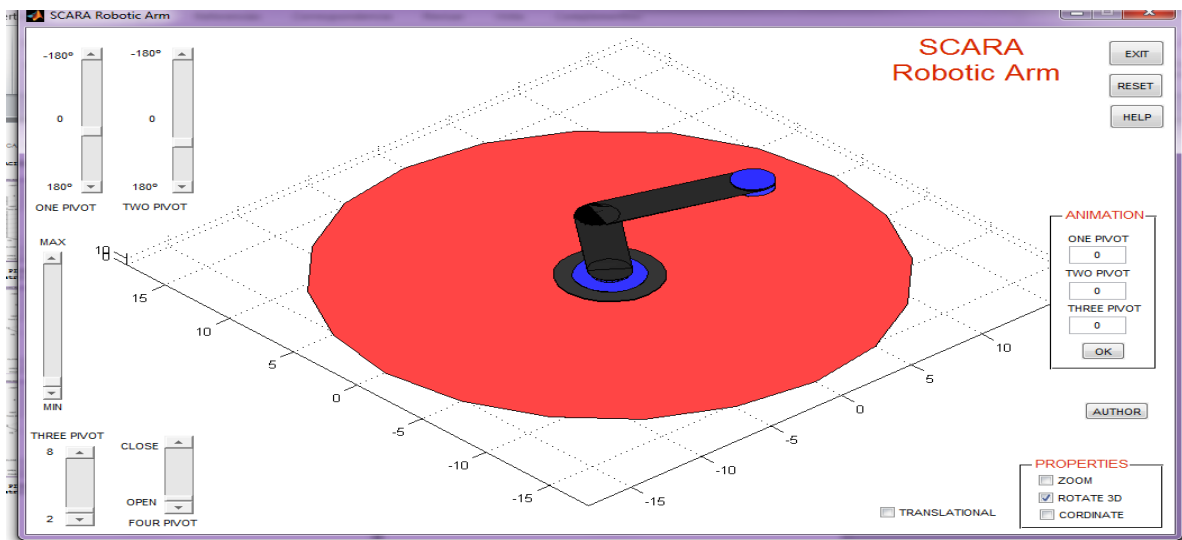
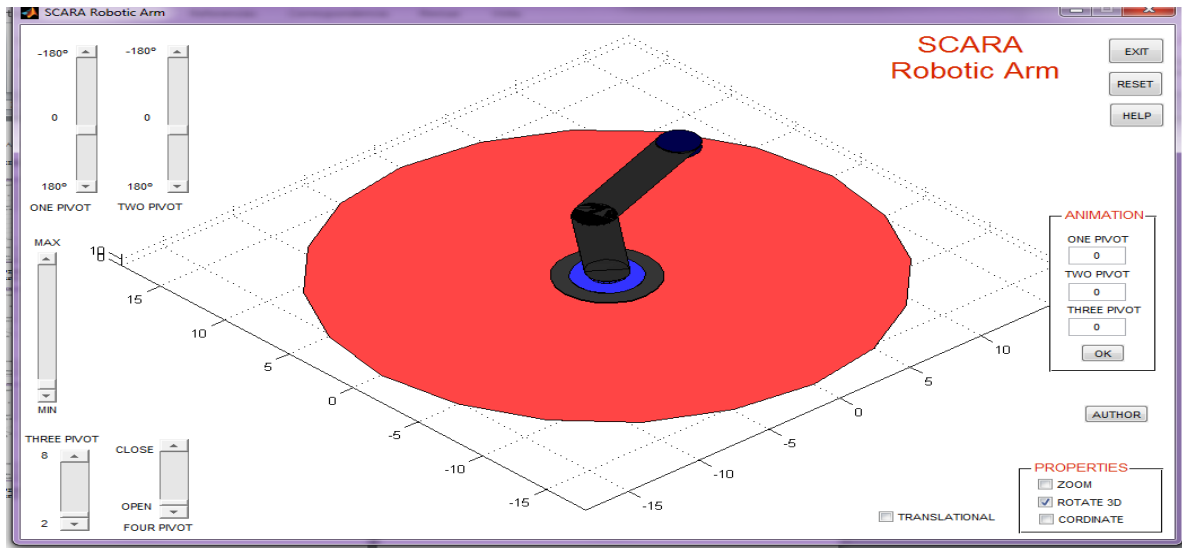


SLIDER PIVOTE UNO: Este permitirá moverse le pivote uno este movimiento se muestra en las siguientes imágenes:



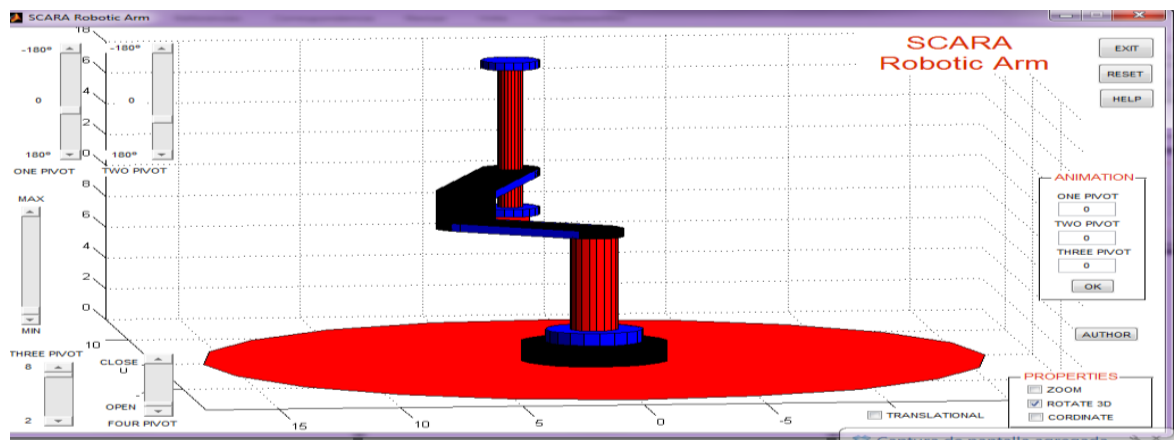
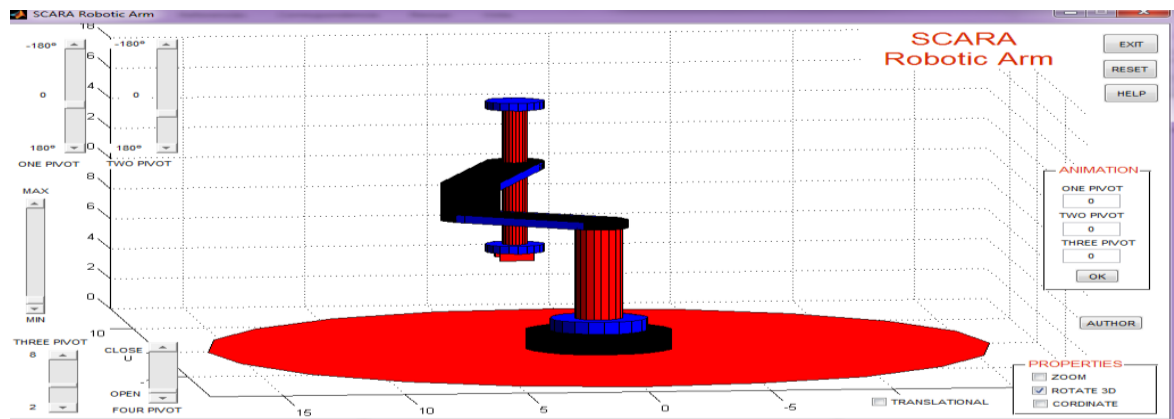
SLIDER PIVOTE DOS: Este permitirá moverse le pivote dos este movimiento se muestra en las siguientes imágenes:

PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

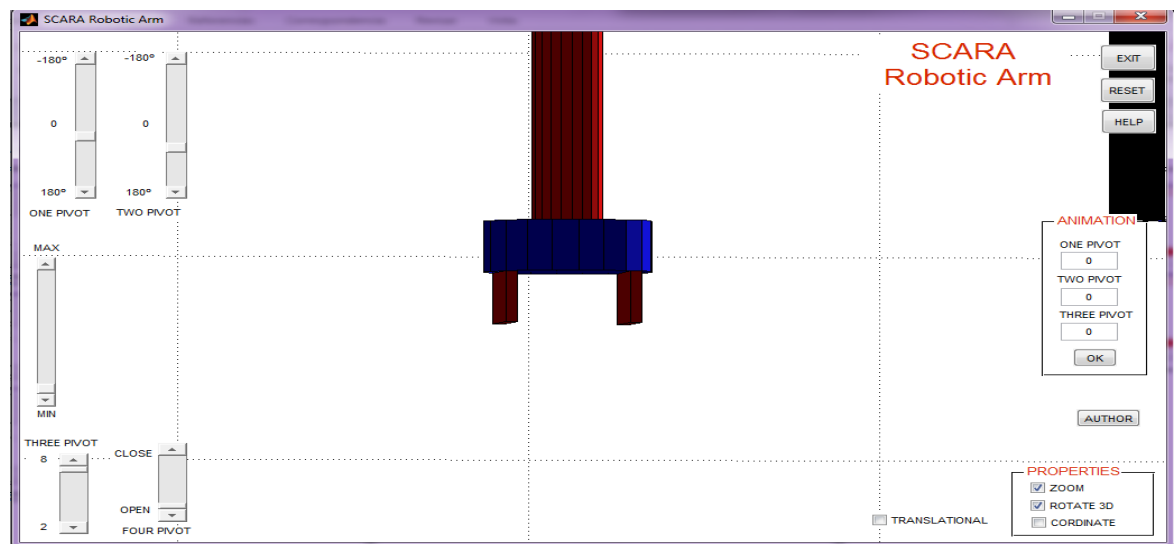


PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

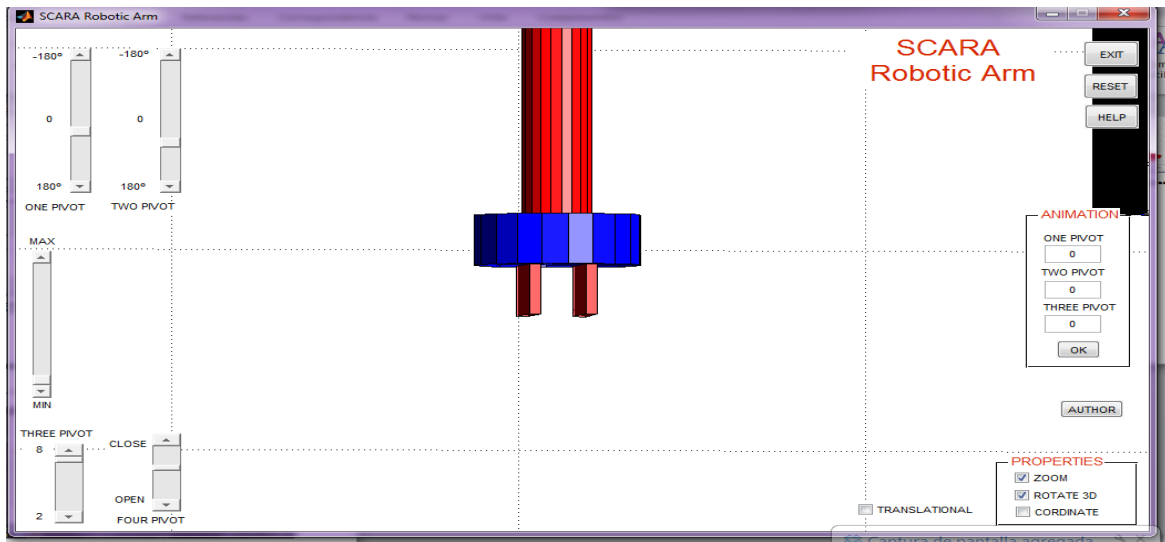
SLIDER PIVOTE TRES: Este permitirá moverse le pivote tres este movimiento se muestra en las siguientes imágenes:



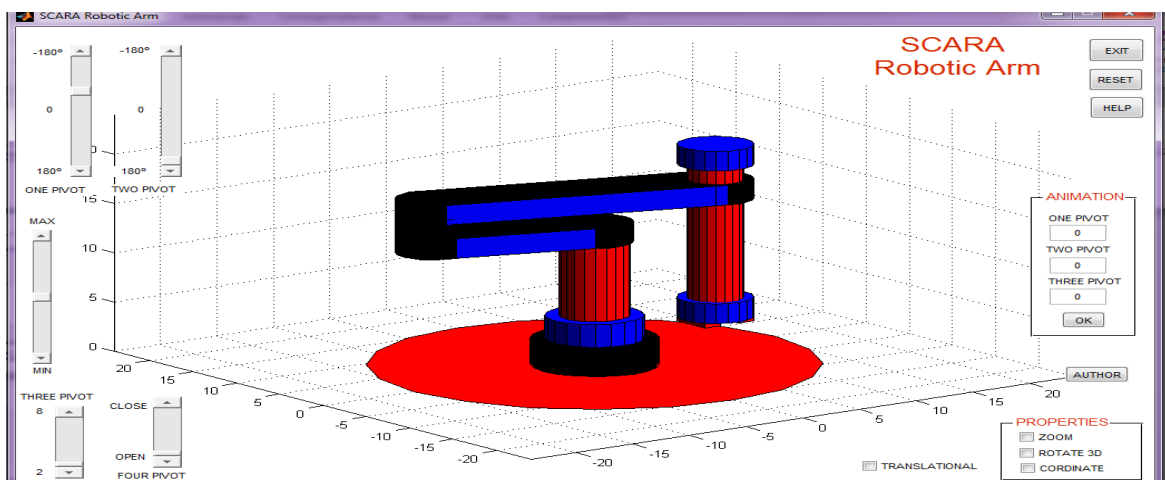
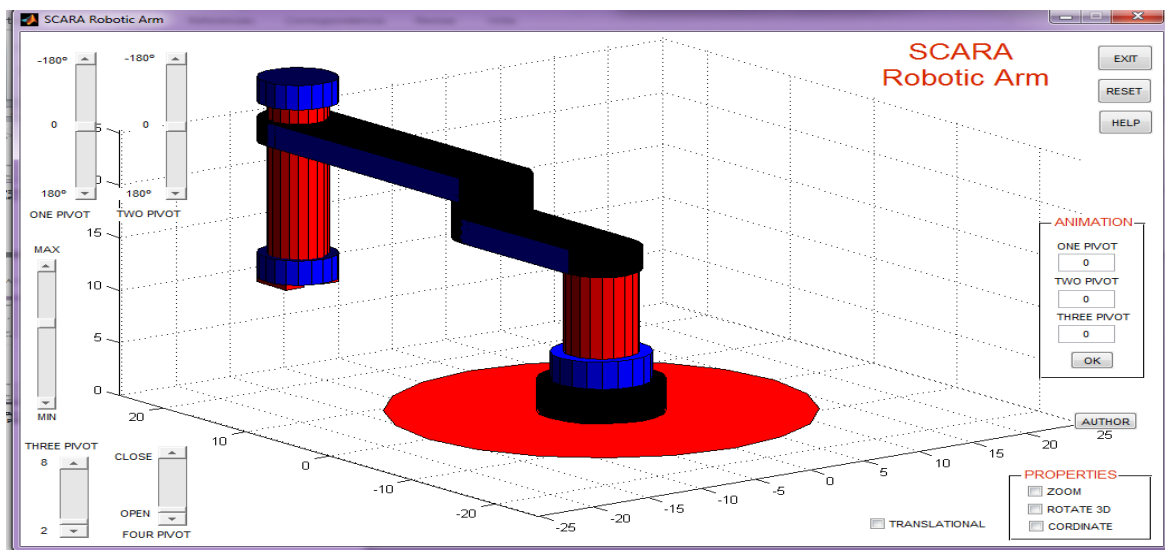
SLIDER PIVOTE CUATRO: Este permitirá moverse le pivote tres este movimiento se muestra en las siguientes imágenes:



PRACTICA BRAZO ROBÓTICO



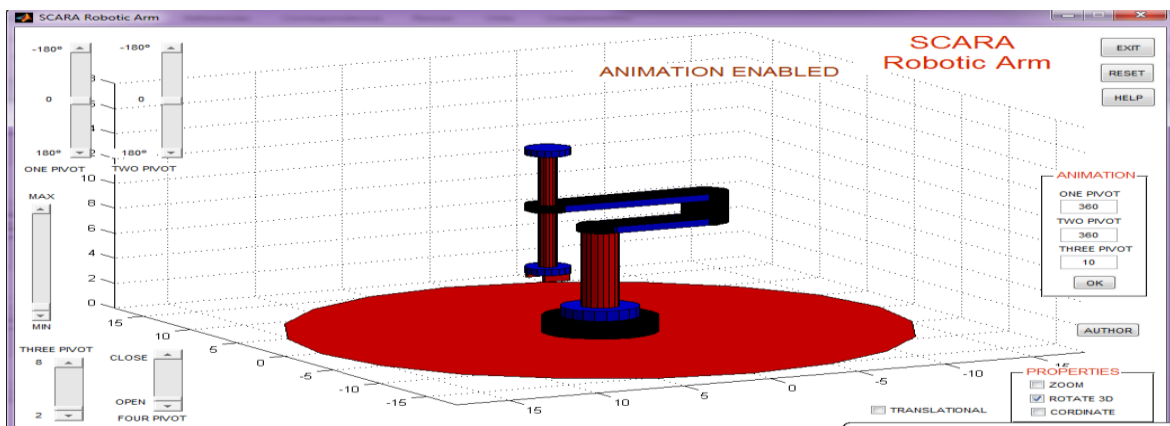
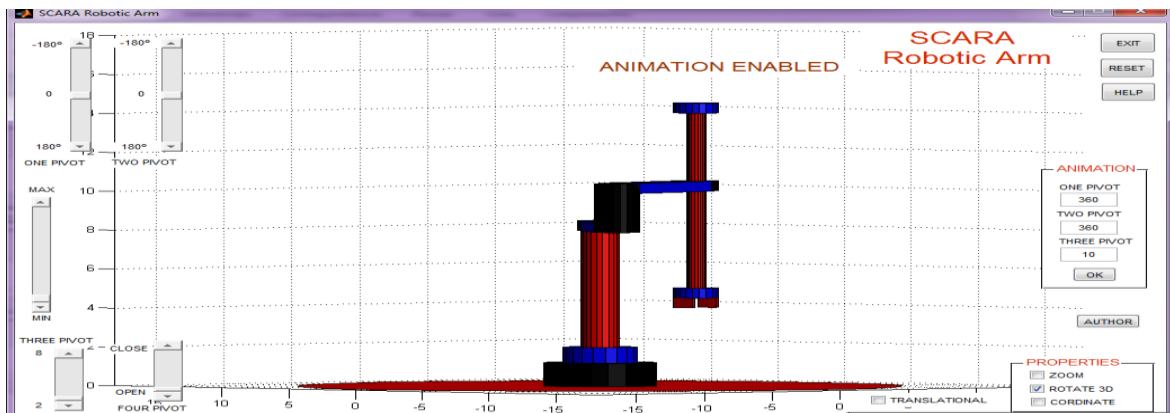
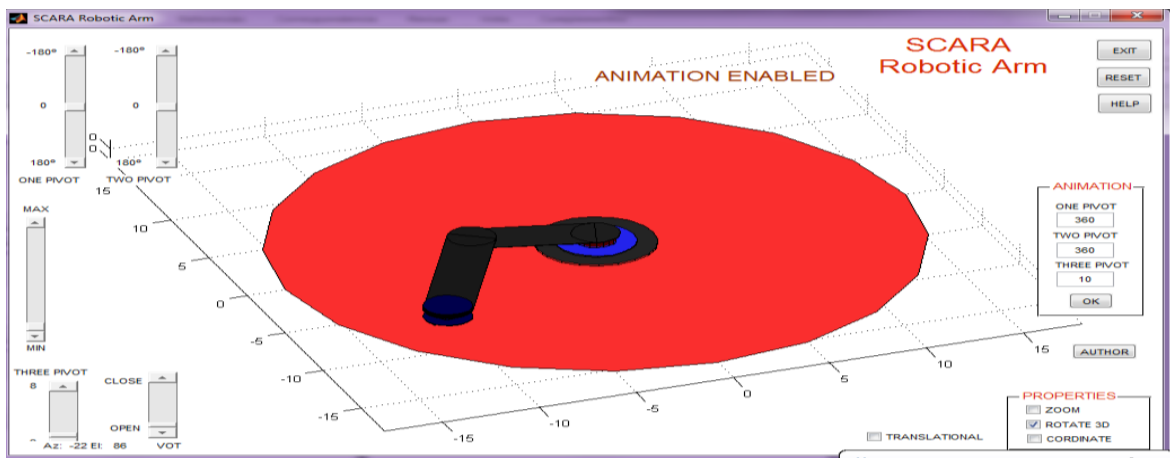
SLIDER MAX Y MIN: Este permitirá hacer más grande el brazo robótico y hacerlo pequeño se muestra en las siguientes imágenes:



PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

BOTÓN RESET: Este botón resetea la aplicación y la regresa a su estado original.

OPCIÓN DE ANIMACIÓN: Esta parte de la opción de la animación se puede usar para que el robot pueda moverse solo sin la necesidad de hacer un movimiento al presionar un botón, esta función solo funciona con 360 grados en los pivote uno y dos y para el pivote tres solo se puede utilizar un rango de 2 a 10 dependiendo del tipo de movimiento que se necesita, esta animación se visualiza en las siguientes imágenes:



PRACTICA BRAZO ROBÓTICO

