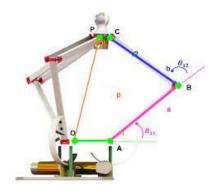
# Robot delta 3 gdl

-Federico Lagos Guízar A01372758

#### Alcance:

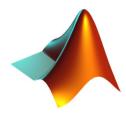
- Desarrollar el modelo prototipo simulado en simulink/simscape de un robot delta de 3 grados de libertad
- Basado en primer avance de proyecto final de robótica industrial



#### Herramientas a utilizar

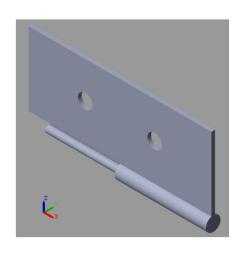
- SolidWorks:
  - Diseño de modelado de piezas CAD
- Matlab:
  - Simulación Forward/inverse kinematics y control de robot
    - Simulink
    - Simscape
- GitHub
  - Creación de repositorio con documentos utilizados

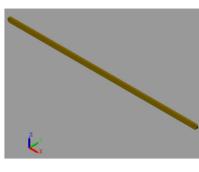


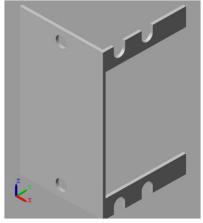




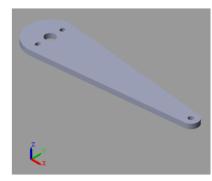
## Piezas importadas en Matlab desde SolidWorks

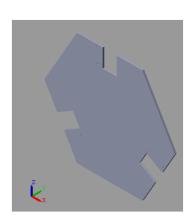




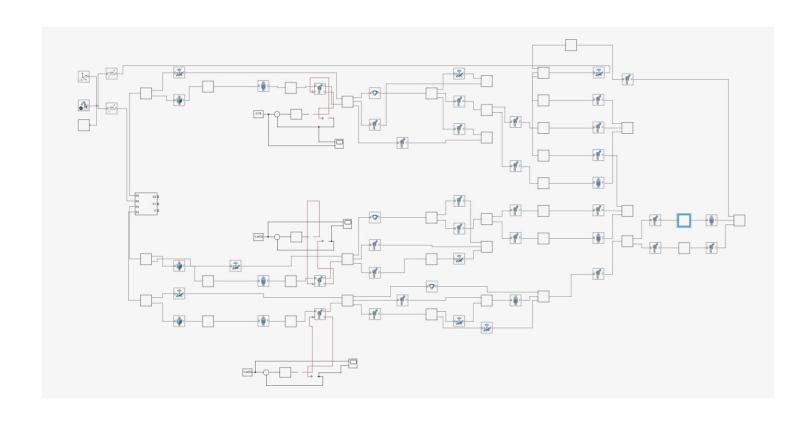




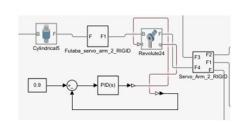


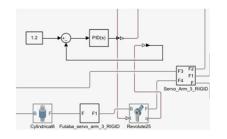


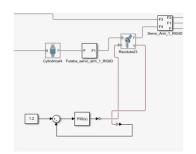
# Diagrama de bloques Simulink



#### Ganancias de controladores PID



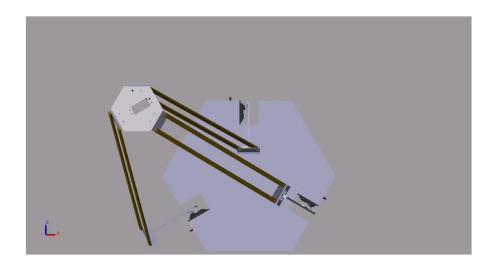




$$K_P = 2; K_i = 0; K_d = 0.5$$

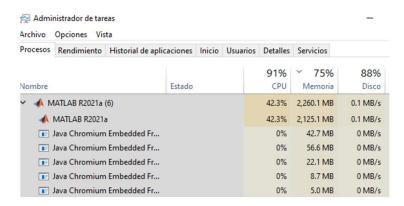
# Simulación final





### Hallazgos y mejoras

- Deficiencias:
  - Largo procesamiento para una simulación de 5s
  - Se intentó utilizar GPU y RAM, sin embargo Matlab no es configurable a ese nivel
  - Proceso altamente demandante en memoria
    - Se llegó a utilizar el mas del 70% de RAM (16 GB disponbibles)
  - No apto para comprobaciones rápidas



### Hallazgos y mejoras

#### Mejoras

- Es posible eficientar el programa con los visuales que ofrece Matlab
- Se puede proponer otro software que permita hacer threading (I.e. Python)
- En caso de que no se quiera invertir tiempo en optimización de software, se puede optar por un equipo que contenga al menos 24 GB de memoria RAM o bien, dedicar memoria de disco a procesamiento (No recomendable)
- Reducir el tiempo de simulación