

ROBOT CARTESIANO.

Maestro: Carlos Enrique
Morán Garabito.

Materia: Cinemática de
robots.



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Nombres: Curiel
Sánchez Héctor
David, Fernández
Gaeta Uriel, Gómez
medina Jesús Carlos,
Salcedo González
Alondra



Introducción.

El campo de la robótica industrial puede definirse como el estudio, diseño y uso de robots para la ejecución de procesos industriales.

Un robot industrial es un manipulador multifuncional reprogramable, capaz de mover materias, piezas, herramientas, etc.

Objetivo general.

Diseñar, desarrollar, construir y aplicar un robot cartesiano de 2 ejes (X, Y) que sea capaz de seguir una trayectoria determinada por diferentes puntos en diferentes coordenadas y que sea manipulado mediante la programación del mismo.

Objetivos:

- Programación precisa.
- Dar soluciones a las problemáticas

Justificación.

Representar una oportunidad para realizar un proyecto el cual nos beneficiará, adquiriendo nuevos conocimientos y de igual manera nos permitirá posteriormente utilizarlo para desarrollar nuevos proyectos a futuro.

Marco Teórico.

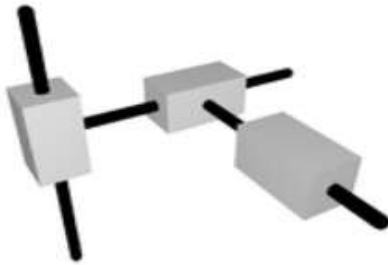
Un robot de coordenadas cartesianas (también llamado robot cartesiano) es un robot industrial cuyos tres ejes principales de control son lineales (se mueven en línea recta en lugar de rotar) y forman ángulos rectos unos respecto de los otros. Además de otras características, esta configuración mecánica simplifica las ecuaciones en el control de los brazos robóticos. Los robots de coordenadas cartesianas con el eje horizontal limitado y apoyado en sus extremos se denominan robots pórtico y normalmente son bastante grandes.

Una aplicación muy extendida para este tipo de robots es la máquina de control numérico (CN). Las aplicaciones más sencillas son las usadas en las máquinas de fresado o dibujo, donde un taladro o pluma se traslada a lo largo de un plano x-y mientras la herramienta sube y baja sobre la superficie para crear un preciso diseño.

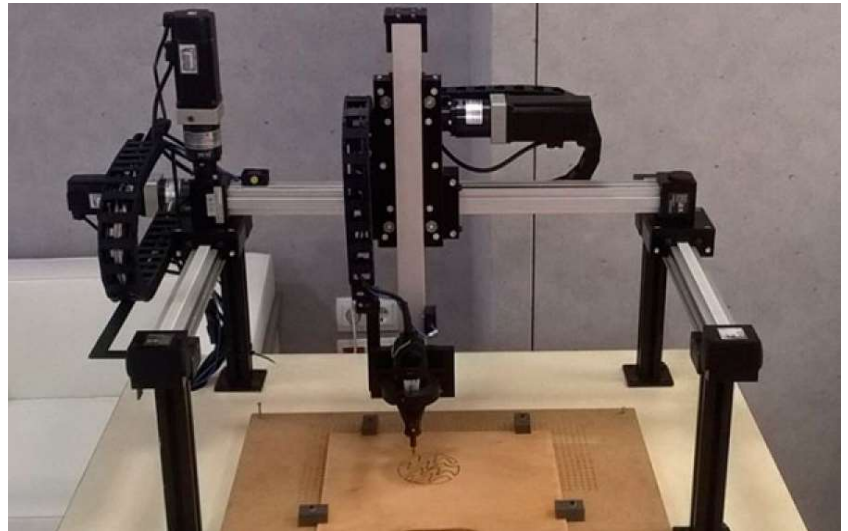
Para terminar una breve descripción de las diferentes partes que conforman un robot cartesiano:

- ✚ Guía de movimiento: Por rodillos, si el movimiento debe ser rápido o por bolas, si la carga es pesada.
- ✚ La transmisión del robot cartesiano se realiza mediante: Correa dentada para mayores distancias y rapidez y el husillo, más lentas que las anteriores.
- ✚ Motores para el accionamiento del movimiento de los ejes del robot cartesiano: Servomotores y el motor paso a paso.
- ✚ La presión es uniforme en todo el espacio de trabajo.

- + Apto para seguir una trayectoria previamente especificada.
- + No resulta adecuada para puntos situados en espacios cerrados.



Esquema cinemático de un robot cartesiano



Materiales.

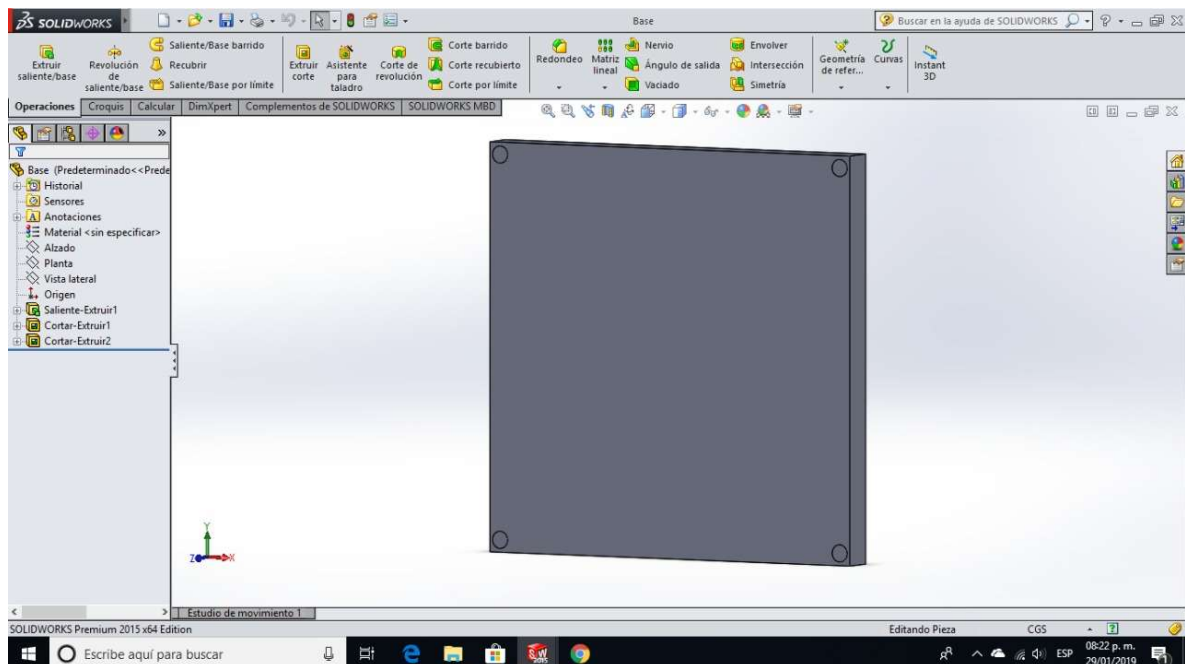
- Motores.
- Sensores de final de carrera.
- Tubo de aluminio.
- Base de madera.
- Coples.
- Cables de conexión.
- Tarjeta Raspberry pi3 B+.

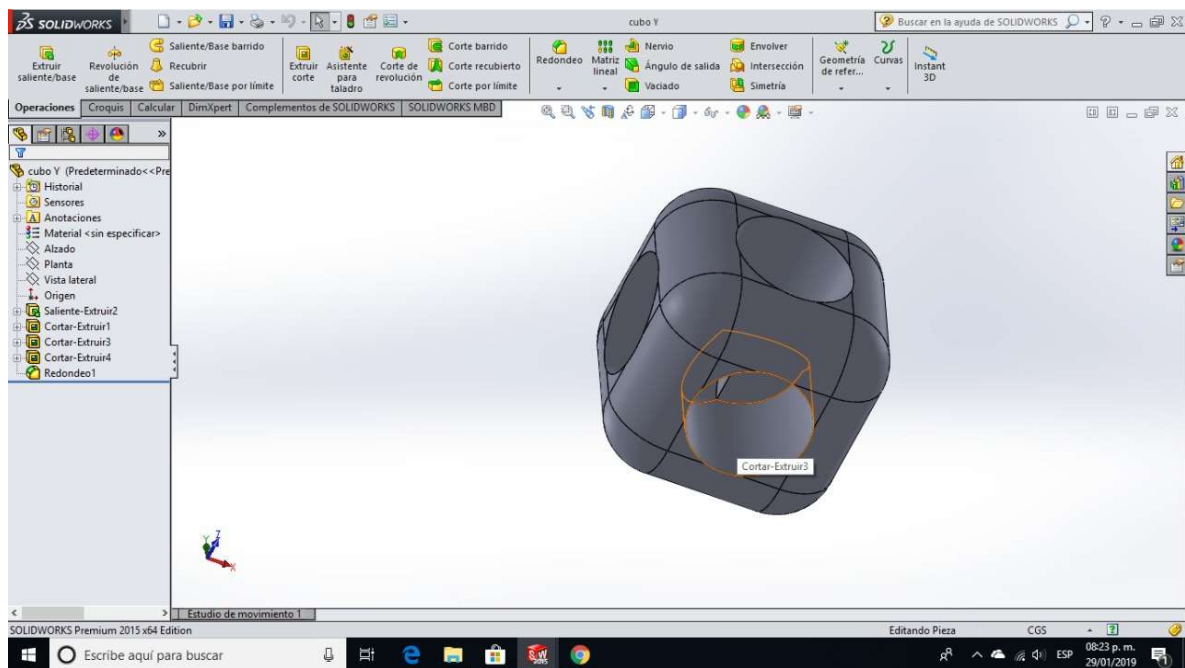
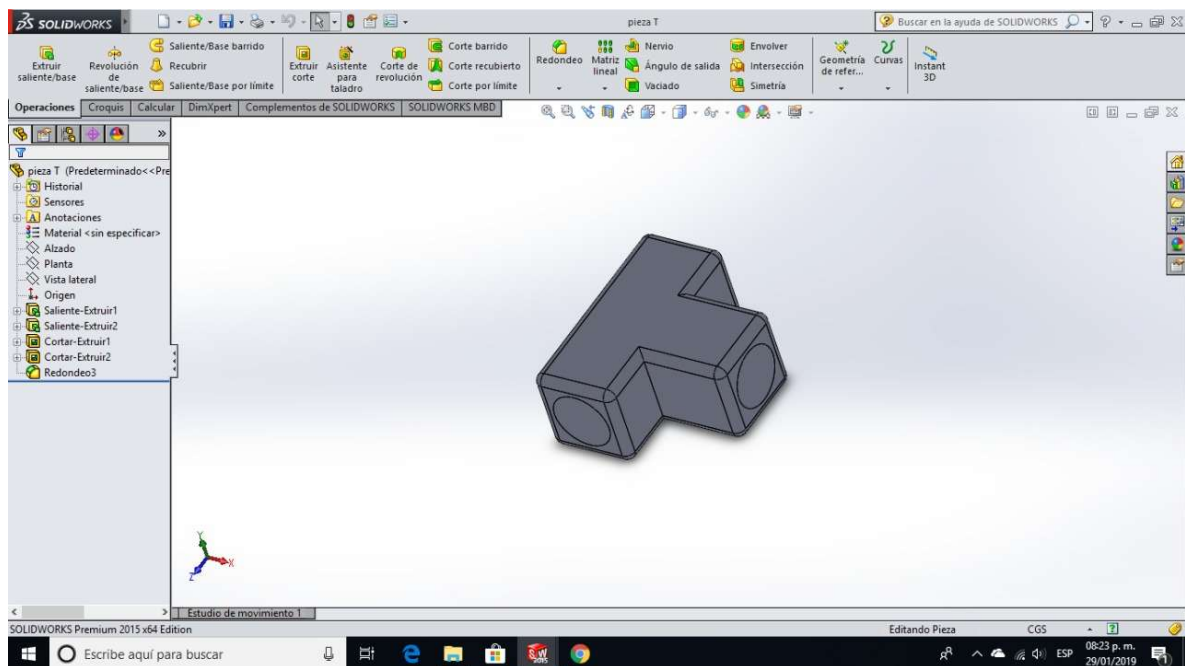
Cronograma.

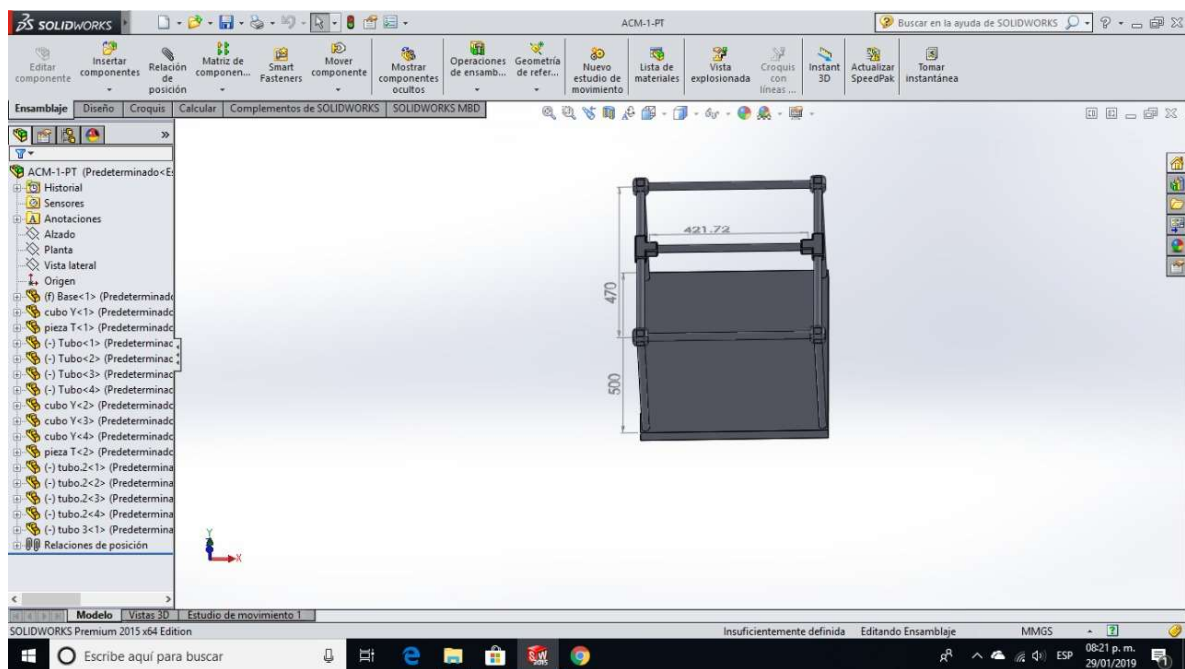
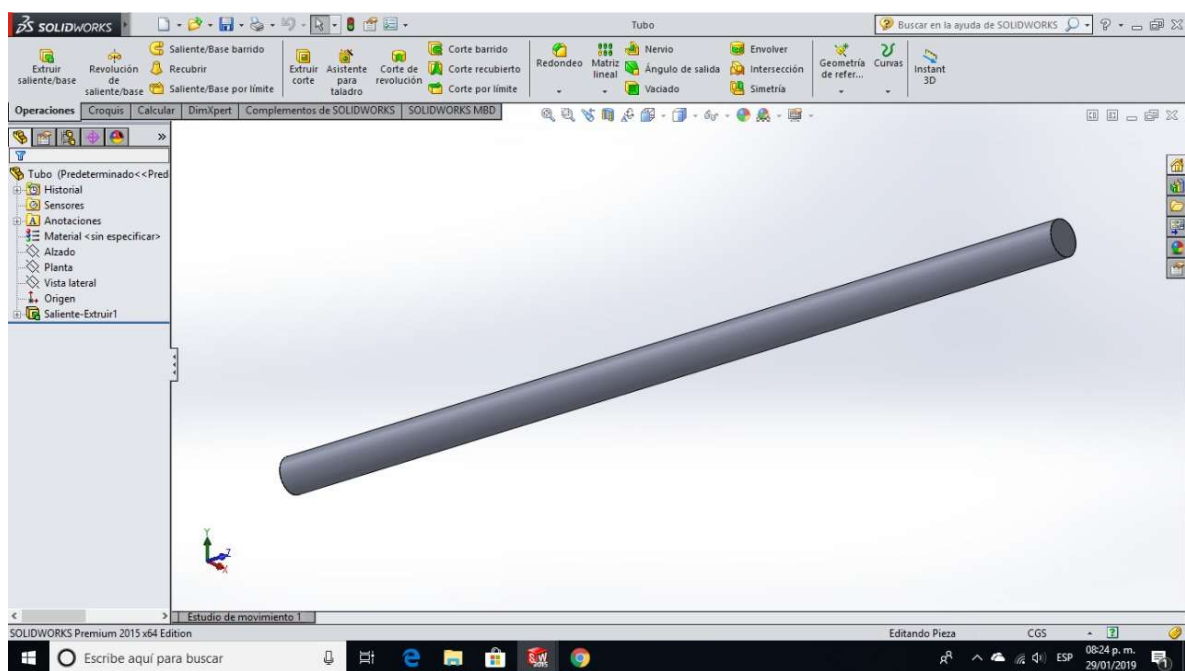
Tarea	Febrero				Marzo				Abril	
	1º Semana	2º Semana	3º Semana	4º Semana	1º Semana	2º Semana	3º Semana	4º Semana	1º Semana	2º Semana
Búsqueda del material	+++ +++ +++									
Investigación		++++ ++++	++++ ++++							

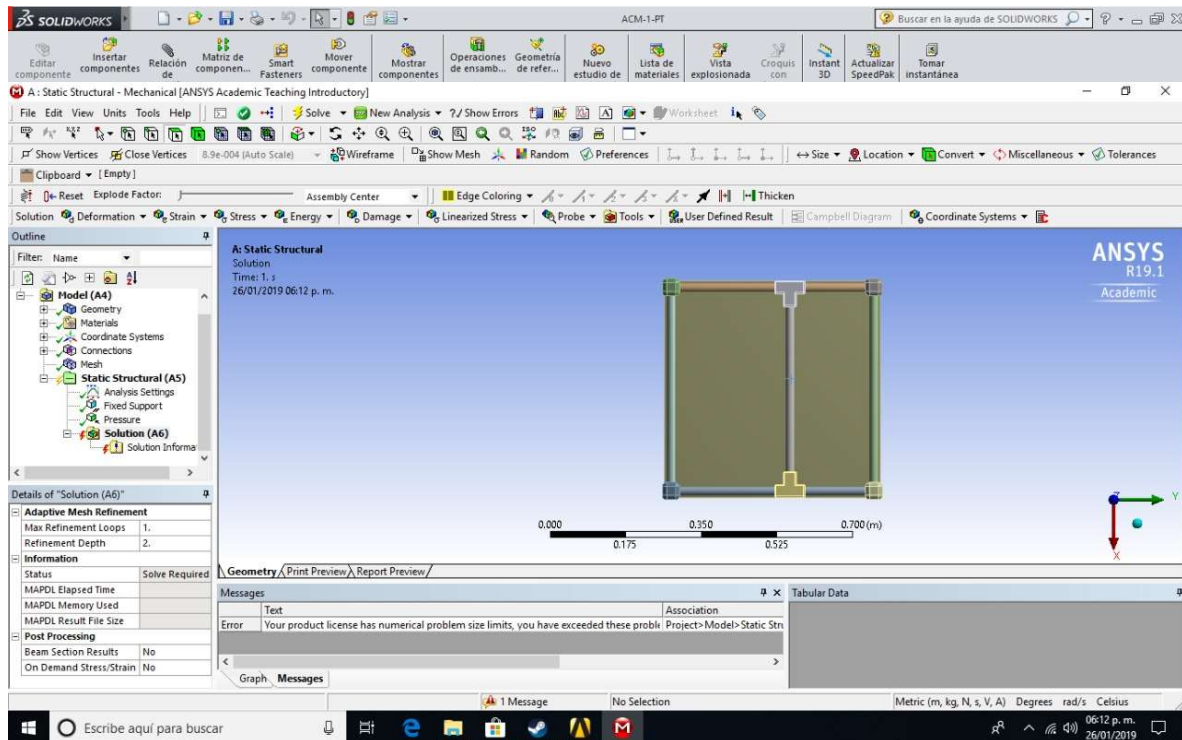
Cotizar material				++++ ++++						
Conseguir material					++++ ++++	++++ ++++				
Armar el circuito						++++ ++++				
Detalles a resolver						++++ ++++ ++++	++++ ++++ ++++	++++ ++++ ++++		
Prueba y error corregidos								++++		
Finaliza proyecto										++++ ++++

Piezas.









Bibliografía.

- <https://www.uaeh.edu.mx/docencia/Tesis/icbi/licenciatura/documentos/Robot%20cartesiano%20seguimiento%20de%20travectorias.pdf>
- <http://www.mekkam.com/robotica-industrial/robot-cartesiano/>