FICHA DE REVISION DE PROYECTOS:

ASIGNATURA	Electrónica Microcontrolada	GRUPO 2
NOMBRE DEL PROYECTO	R.I.S.I.T. – Robot para la inspección de soldaduras internas en tuberías.	

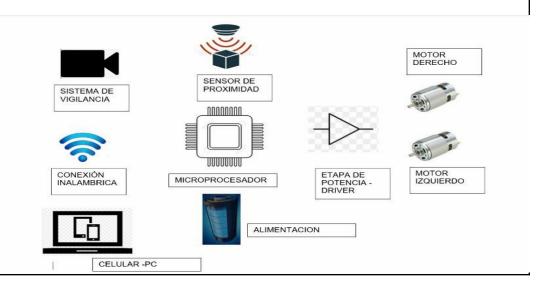
INTEGRANTES:

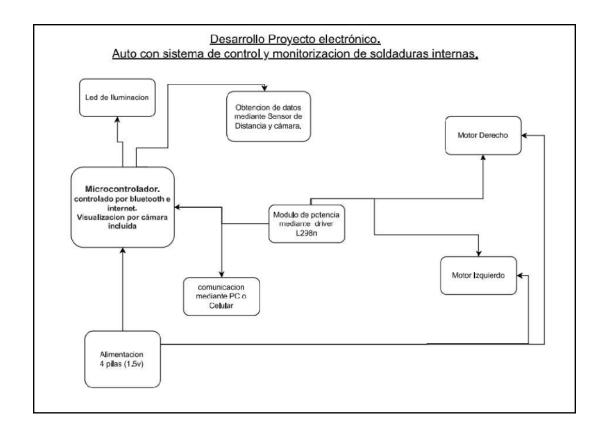
- Carla Argentina Wayar.
- Daniel Rodriguez.
- Dario Arriola.
- Jeremías Castro.
- Oscar Gazzola.

RESUMEN DEL PROYECTO:

Luego de una reunión en grupo, decidimos realizar el proyecto de un robot en el cual pueda ingresar a una tubería para el control y revisión de las mismas ya que por las dimensiones de los conductos no podrían ingresar físicamente los técnicos para la evaluación de los trabajos realizados con soldaduras.

DIAGRAMA EN BLOQUES:





CRONOGRAMA:

- Reunión inicial para definir proyecto: 1 día.

Definición de placa base a utilizar:
1 día.

- Selección y búsqueda de documentación de los materiales a utilizar:

4 días. 2 días.

1 día.

Módulo

- Diseño, impresión y armado de chasis:

- Instalación y puesta a punto de actuadores, rueda loca y

L298n:

- Desarrollo y verificación de conexiones bluetooth: 4 días.

- Desarrollo lógica de procesamiento (software): 4 días.

- Instalación de sistema alternativo de alimentación: 1 día.

- Test inicial y puesta en marcha: 3 días.

- Control de proyecto, presentación final e informe: 1 días.

Duración aproximada del proyecto: 18 días.

COMPONENTES:

- Motores DC con rueda de goma reforzada: 2un.
- Chasis para el auto: 1un.
- Microcontrolador ESP32 cam: 1un.
- Módulo Hc-sr04 Sensor De Distancia Ultrasónico: 1un.
- Portapilas: 1un.
- Pilas Li-ion 18650: 4un.
- Puentes H L298N: 1un.
- Regulador Step Down: 2un.
- LED: 2un.

TECNOLOGIAS/HERRAMIENTAS/SOFTWARE:

- APP INVENTOR.
- Visual Studio Code.
- APP ASANA.
- Paquete Office.
- Corel DRAW.
- Pinza de punta.
- Destornillador Philips.
- Soldador de estaño.
- Rollo de estaño.
- Tornillos.
- Tinkercad
- Proteus
- PlatformioIDE

VERSION:

1.1.0