

robot explorador

Proyecto Anual/Cuatrimestral



13 de MAYO de 2019

ing. mecatronica

Jonathan Fonseca Camarena

Marcos Manzo Ramírez

Eduardo Robles Vázquez

Victor Gabriel Tapia Casillas

**ROBOT EXPLORADOR**

ING. MECATRÓNICA

**PLANEACION:**

Con la realización de este prototipo planeamos abarcar la materia de robots industriales y cumpliendo con ello realizar la programación de un robot acorde a lo mismo.

Las principales referencias que utilizaremos serán proporcionadas en las siguientes materias; Programación de robots Industriales, Programación de Periféricos, Control de motores eléctricos, Automatización Industrial entre otros.

|  |
| --- |
| Cronograma de Trabajo |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Sexto Cuatrimestre:** | Realizar el armado de nuestro robot para posteriormente con ayuda de nuestra raspberry y un circuito de potencia, controlar nuestro robot con una interfaz realizada en Python. | 1° Realizar la interfaz para controlar el robot.  2° Controlar nuestro robot con nuestra RaspBerry pi3.  3° Realizar la ventana de control.  4° Realizar los movimientos de robot con ayuda del teclado.  5° Crear circuito de potencia para cuidar la raspberry |

Todos los días miércoles nos reuniremos para avanzar dos puntos de la tabla antes mencionada.

En cuestión de materiales usamos materiales cortados bajo diseño previamente utilizado, se utilizará desde metales, plásticos, madera, cobre, etc.

El costo del proyecto esperamos no sobrepasar los 1 500 pesos.