

 UNIVERSIDAD NACIONAL DE HURLINGHAM	Comisión	Trabajo práctico
	Comisión 2	Proyecto final
		Fecha de entrega
		30/11/24

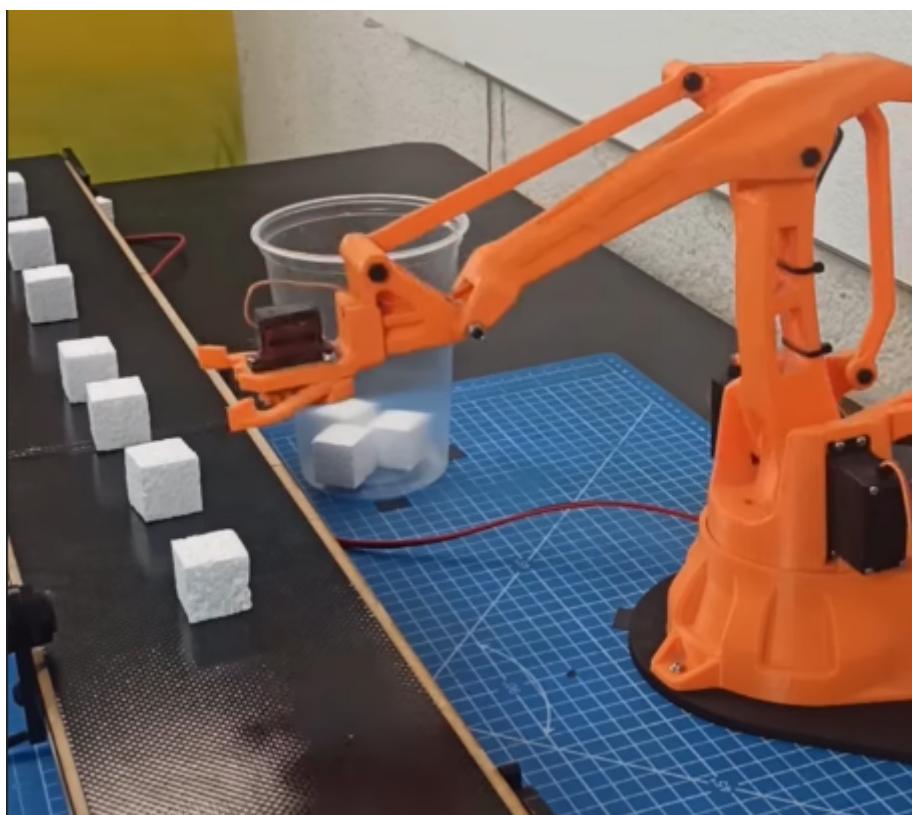
Integrantes del grupo:

Nombre y apellido	DNI
Franco Vallés	43384307
Damian Toloza	37259443
Juan Manuel Britez	45401376
Gonzalo Leonel Diaz	
Germán Ignacio Bianco	41148073

Profesor: Sebastian Godoy

Introducción:

Nos interesa presentar un brazo robótico de cuatro ejes primarios, capaz de moverse, agarrar y soltar cosas de forma automática por medio de un sensor de ultrasonido. Esto le permite abrir la pinza al detectar objetos en un rango de distancia seleccionado, moverse y dejarlo en otra posición. Junto con el brazo, también pensamos agregar una cinta transportadora donde se coloca al principio un objeto para acercarlo al brazo robot.



Materiales:

- Modulo sensor de ultrasonido HC-SR04
- Dos módulo joystick KY-023
- Una placa arduino + protoboard
- Motor DC 5V para la cinta transportadora