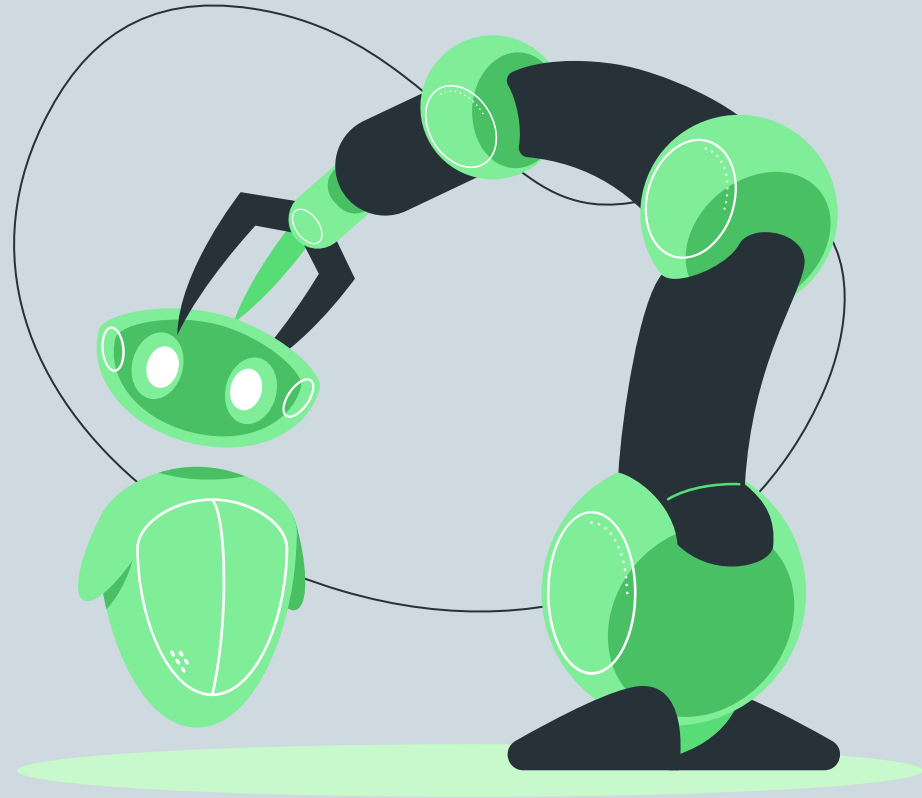


# Cargo Bot

Julián Ricardo Torres Zaque  
Maria Camila Díaz Arias  
Keaton Stephens Watson  
Julián David Benítez Martínez



# Tabla de contenidos

**1**

**Objetivos**

**3**

**Visualización**

**2**

**Funciones**

**4**

**Materiales y equipos**

**5**

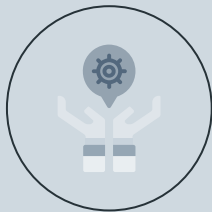
**Referencias**

# 1. Objetivos

Se busca realizar el diseño de un robot que tenga la capacidad de producir las siguientes acciones:

- El robot tendrá la capacidad de levantar objetos de ligero tamaño y peso.
- Este se podrá desplazar a través de una superficie.
- Tendrá una aplicación de móvil que permitirá el controlar sus movimientos

## 2. Funciones



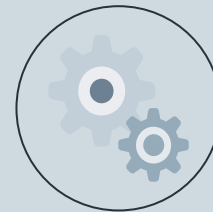
**1**

Levanta y sujeta cosas



**2**

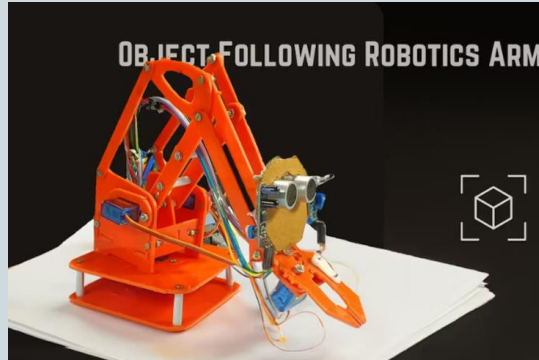
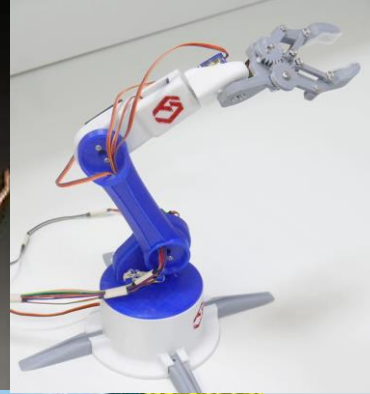
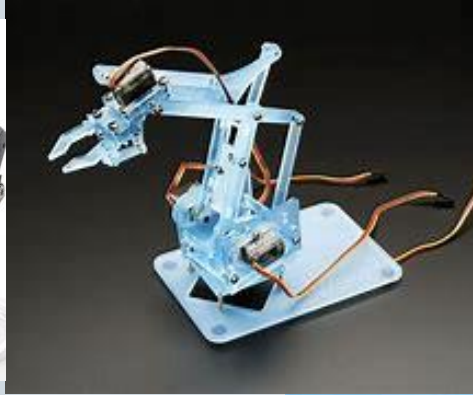
Desplazamiento  
posicional



**3**

Control a partir de  
aplicación

# 3. Visualización del proyecto



## 4. Materiales y equipos

- Impresora 3D
- Filamento para impresión 3D material PLA
- Servomotores
- Bateria
- Tornillos y tuercas de sujeción
- Arduino
- Resistencias
- Jumpers
- ESP32

# 5. Referencias

- "Build Your Own Object Following 4-DOF Robotics Arm". Hackster.io. Disponible en: [https://www.hackster.io/roboattic\\_Lab/build-your-own-object-following-4-dof-robotics-arm-ff5e53](https://www.hackster.io/roboattic_Lab/build-your-own-object-following-4-dof-robotics-arm-ff5e53)
- FABRI creator. Brazo robótico con Arduino - Smartphone Control. (23 de mayo de 2021). [Video en línea]. Disponible: <https://www.youtube.com/watch?v=RNpHQ1kUMDU>