CUESTIONARIO

**Pedro Ignacio Ibarra Mercado**

**8ºA T/M**

**Carlos Enrique Morán Garabito**

**Cinemática de Robots**

**Universidad Politécnica De La Zona Metropolitana De Guadalajara**

1. **¿Qué es un robot?**

Es una maquina programable que puede moverse, manipular objetos y realizar trabajos, puede ser tanto un mecanismo eléctrico-mecánico físico como un sistema virtual de software.

1. **¿Cuáles son los tipos de robots?**

**-**Industrial

-Médico

-Entretenimiento

-Militar

-Servicio

-Espaciales

1. **Mencione algunas aplicaciones típicas de un robot industrial:**

- Soldadura por puntos, resistencia, arco.

- Cortado térmico, laser, plasma, corte por chorro de agua

1. **¿Cuáles son las diferencias entre un robot industrial y una máquina-herramienta CNC?**

Un robot se puede fácilmente reprogramarse para realizar un sinfín de tareas mientras que el CNC solo puede hacer ciertas labores limitadas.

1. **¿Cómo debe decidirse el tipo de robot para un determino trabajo?**

Se necesita hacer un filtro de lo que se necesita que realice el robot con el tipo de trabajo que se requiere cubrir.

1. **¿Qué es R.U.R?**

Robots Universales de Rossum. Es una obra teatral de ciencia ficción, el autor es Karel Capek es el que acúñala palabra “Robot”, dando el significado de trabajador forzado, con una idea de fabricar una idea de robots con forma humana que suplanten el trabajo del hombre.

1. **Anotar las diferencias entre robots seriales y paralelos:**

-Los robots paralelos tienen ciertas ventajas sobre los seriales como la rigidez, la velocidad, presión e inercia en movimiento.

- Una ventaja del robot serial es su reducido espacio de trabajo en comparación a los robots paralelos.

1. **¿Cuáles son los problemas de seguridad en el uso de robots?**

Son equipos bastantes potentes, con grandes capacidades que pueden llegar a causar severas lesiones a las personas.

1. **¿Cómo se especifica un robot industrial?**

Es una maquina multifuncional capaz de mover materias u objetos, manipular herramientas y piezas, son programables para hacer diversas tareas automáticamente.

1. **¿Cuál es la población de robots en el mundo?**

Alrededor de los 2 millones actualmente.

1. **¿Qué industria es considerada el usuario más grande de robots industriales de tipo serial?**

La industria automotriz.

1. **¿Cuáles son las áreas nuevas de aplicaciones de robots?**

**-** Manipulación en: fundición, moldeados de plásticos, tratamientos térmicos, forjar y estampado.

- Soldadura

- Aplicación de materiales como pintura o adhesivos

- Mecanización

- Cortes.