

Diseño de la estación

Integrantes:

Vera Guzman, Ramiro P. 95887

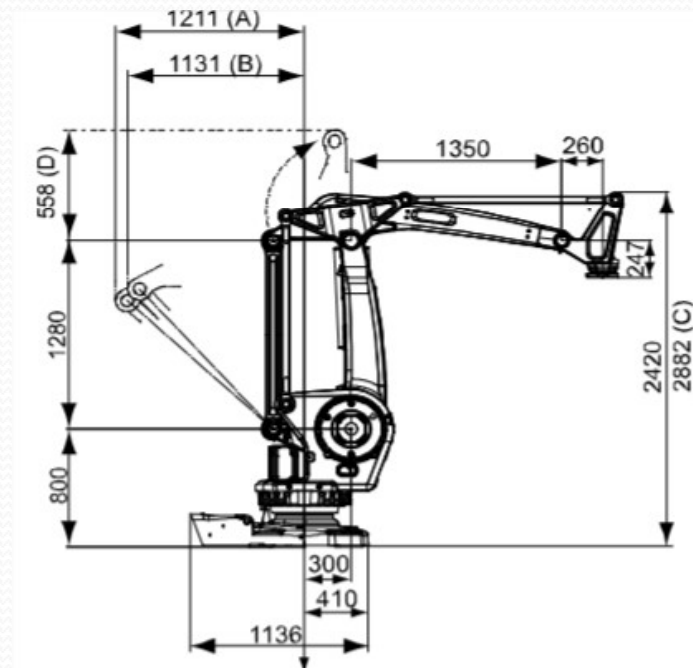
ramiro.vera.g@gmail.com

Eichenbaum, Daniel P.95233

deichenbaum@fi.uba.ar

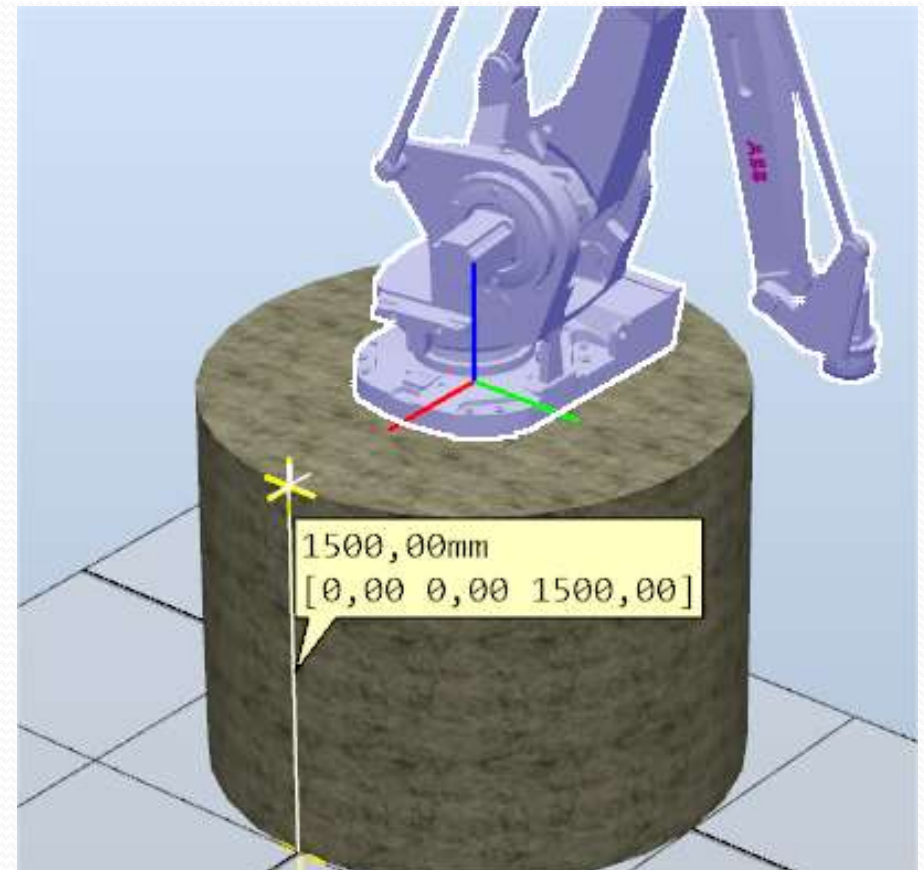
¿Fue necesario elevar el robot con un pedestal?

- Elevar al robot, fue imprescindible debido a que apilar 4 cajas de 500mm de alto, más 770mm de la cinta transportadora + 200mm de la ventosa + 200mm del pallet, suman 3170mm respecto del piso.
- Se observa que el robot mide 2420 mm de alto.
- La solución fue elevar al robot con un pedestal de 1500 mm



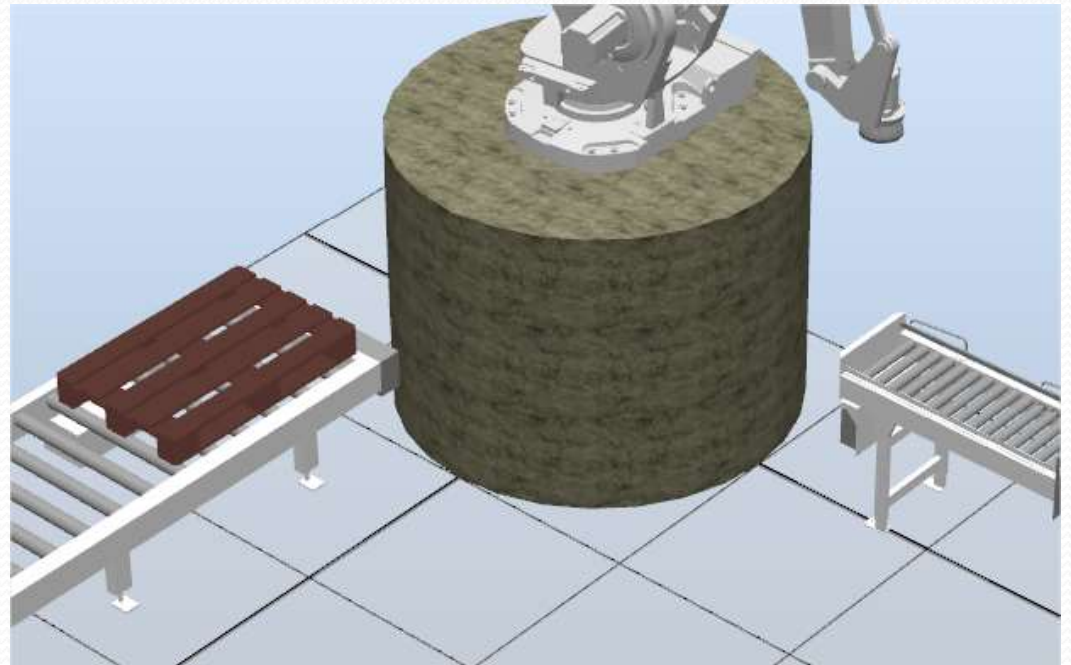
¿Qué tendría en cuenta al momento de diseñar el pedestal?

- El pedestal diseñado tiene 1000mm de radio, y 1500 de alto, además requeriremos:
 - Superficie plana, bien apoyada (que se caiga el robot puede ocasionar un accidente)
 - Material rígido y sin fatiga (el pedestal tiene que soportar momentos variables)
 - Como el pedestal es pesado, el piso no debe hundirse



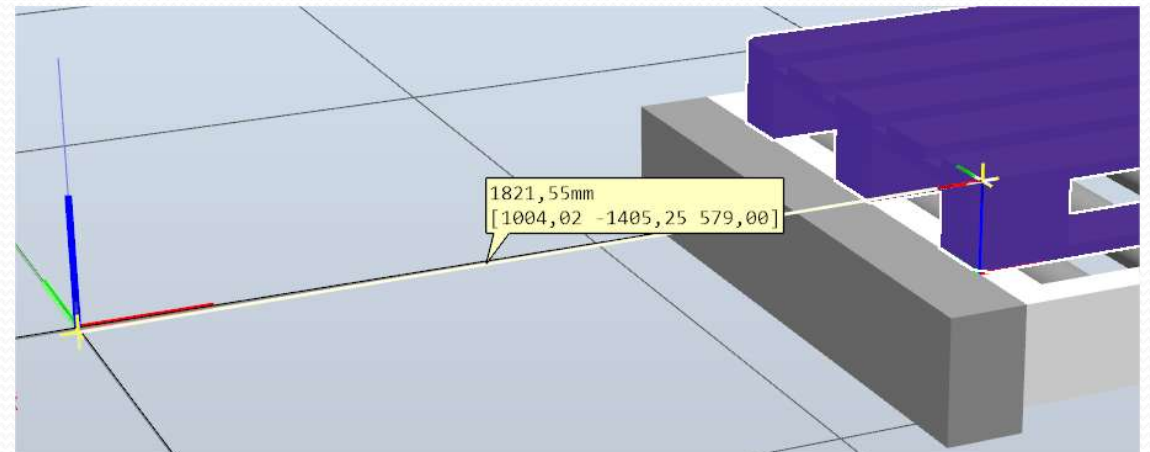
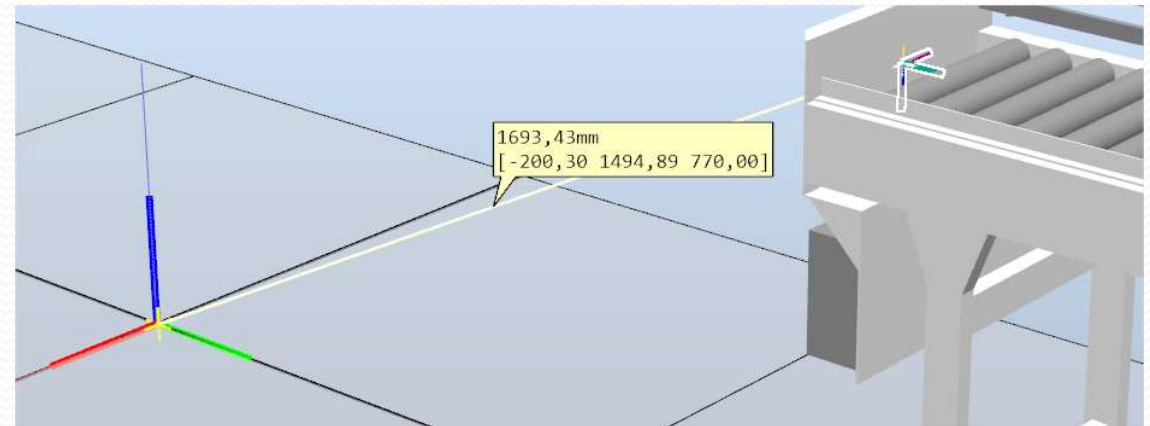
Si no se logra paletizar lo suficientemente rápido, ¿Qué modificaciones podría aplicar al diseño de la estación?

- Se podría analizar si por ejemplo se podrían acercar las cintas transportadoras.
- Si es posible aumentar la cantidad de pilas de cajas sobre el pallet
- Ver si la trayectoria del robot es la más rápida.
- Conseguir un robot más rápido



Al momento de poner en funcionamiento la celda real, ¿Qué ajustes/calibraciones deberían realizarse?

- La posición de la cinta transportadora
- La posición de los pallets



Al momento de poner en funcionamiento la celda real, ¿Qué ajustes/calibraciones deberían realizarse?

- La altura de la ventosa

El resto de posiciones se obtienen conociendo la geometría de las cajas.

