

Programación de Robots Industriales

1/2 Semana de mecatronica 22-24 Julio

→ Preparación sus proyectos

→ Presentación 17%

- Proyecto físico (que tenga utilidad)
- Funciona (que haga lo que debe hacer)
- Ejecución del proyecto (tiempo de ejecución del proyecto)
- Disposición
 - Claridad
 - Presentación Personal
 - Pontualidad en notas
 - Pontualidad en inicio y terminación (10 min)
- Porter con datos tipo Científico
 - Nombre del proyecto
 - Objetivo " "
 - Nombre de los integrantes
 - Resumen
 - Resultados

Extras {

- Facilidad de uso por el usuario
- Innovación

- Reporte (siguiente semana) (Final)

- Diseño y cálculos

- Planeación

- Objetivo

- Nombre del proyecto

- Nombre de los integrantes

- Diagramas

- Esquemático

- Flujo de programación

- Electrónico

- Mecánico

- Flujo de flujos

- Simulación

- Justificación

- Marco teórico

- Conclusiones

- Resultados

Murquía Chávez Nadia Sarah Liceo

Mayo 2019

Software:

- ROS - Robotic Operating System (Linux)
- RobotPK
- Robot
- Blender.
- Gazebo.

cv-1-1-1 - Programación de Robots

Nombre para el archivo & Github

- EndNote - word
- LaTeX → MakeTex - window
JabRef
Meladita LaTeX

Modo de operación

- Manual
- Automatico
- Programación → Modos de movimiento

- world: Modo movimientos individuales por cada uno de sus ejes sobre una unidad mecánica. El origen para todo movimiento viene definido por el fabricante es fijo e inamovible
- ~~world~~ joint: Articulación, cada eje puede desplazarse en forma individual.
- user: Coordenadas definida por el usuario
- tool: Movimiento coordenadas cartesianas, asociado a la herramienta
- esférica: Movimiento en coordenadas esféricas (un vector y 2 ángulos)
- Calibración.