



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Universidad Politécnica de la Zona Metropolitana de
Guadalajara

ING. Mecatrónica

Programación de Robots Industriales

Maestro: Carlos Enrique Moran Garabito

Alumnos: (Equipo)

- Flores Macias Cesar Fabian
- Canales Ochoa Fabian
- Martínez Hernández Samuel Caleb
- Gutiérrez Chaves Amaury Efraín

Objetivo: Armar y construir una araña mecánica capaz de poder caminar a través de sistemas de 4 barras controlados por una tarjeta (RaspBerry), esta araña podrá caminar por una ruta programa.

Justificación: Lograr implementar todos los conocimientos recabados anteriormente a lo largo de la carrera transcurrida, para ello tenemos pensado utilizar

- Circuitos (PLC)
- Programación (Tkinter, Python, etc.)
- Dibujo y diseño mecánico para las piezas