



**UNIVERSIDAD POLITÉCNICA**  
**DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA**

## Propuesta

**Nombre del Proyecto:**

Brazo SCARA

**Integrantes:**

Samuel Caleb Martínez Hernández

Fabian Canales Ochoa

Amaury Efraín Gutiérrez Chávez

Cesar Fabian Flores Macias

**Materia:**

Visión artificiales

## 1. Introducción

Un SCARA es un robot de cuatro grados de libertad con posicionamiento horizontal. Los Robots SCARA se conocen por sus rápidos ciclos de trabajo, excelente repetitividad, gran capacidad de carga y su amplio campo de aplicación.



## 2. Objetivo

Construir y programar un brazo SCARA con una funcionalidad útil.

## 3. Procedimiento

Con lo que llevamos del proyecto actualmente es el diseño y el análisis de elementos, finitos, en lo que respecta en la parte física solo hemos realizado la base del robot

## 4. Propuesta

Nuestra propuesta de integración de la materia de visión artificial, es utilizar la cámara de la raspberry para identificar marcas hechas sobre la pieza a la que se quiere remachar. Al lograr esto se facilita el manejo de diferentes piezas o posiciones donde se efectuará la acción, liberando al operador de la tarea de modificación de coordenadas