



Universidad
Nacional
de Loja

Universidad Nacional de Loja

Facultad de la Energía, las Industrias y los Recursos Naturales no
Renovables

Carrera de Computación

PROGRAMACION ORIENTADA A OBJETOS

Integrantes: Santiago Jiménez, Sebastián Narváez, Carlos Guajala,

Roberto Lliguin.

Ciclo: II - Paralelo "A"

Fecha: 07/06/2024

Docente: Ing. Edison Coronel

Loja – Ecuador

DOCUMENTACION BRAZO ROBOTICO NEXUS

Investigación de casos de uso y creación de historias de usuario específicas para lograr la gestión del brazo robótico.

Definición de Casos de Uso y Creación de Historias de Usuario

Casos de Uso

Casos de Uso son descripciones detalladas de cómo los usuarios (actores) interactúan con un sistema para lograr un objetivo específico. Cada caso de uso incluye:

Actores: Los participantes que interactúan con el sistema.

Objetivo: La meta que los actores quieren alcanzar.

Precondiciones: Las condiciones que deben cumplirse antes de que el caso de uso pueda comenzar.

Flujo Principal: Los pasos secuenciales que describen la interacción entre los actores y el sistema.

Flujos Alternativos: Variaciones del flujo principal para manejar errores o condiciones excepcionales.

Historias de Usuario

Historias de Usuario son breves descripciones de una funcionalidad del sistema desde la perspectiva del usuario final. Están diseñadas para capturar el valor que una característica específica aporta al usuario y son esenciales para la metodología ágil. Cada historia de usuario generalmente incluye:

Enunciado: Una frase que sigue el formato "Como [tipo de usuario], quiero [acción] para [beneficio/valor]."

Criterios de Aceptación: Condiciones específicas que deben cumplirse para considerar la historia como completada.

Ejemplos Aplicados a la Gestión del Brazo Robótico

Casos de Uso

Inicio y Configuración del Sistema

Descripción: El usuario inicializa el sistema y configura los parámetros iniciales del brazo robótico.

Actores: Usuario (Operador), Sistema

Precondiciones: El sistema debe estar conectado y en estado de espera.

Flujo Principal:

El usuario enciende el sistema.

El sistema realiza una autocomprobación.

El usuario establece los parámetros iniciales (posición cero, velocidad, etc.).

El sistema confirma la configuración y muestra el estado.

Movimiento Básico del Brazo

Descripción: El usuario controla el movimiento del brazo robótico para realizar tareas específicas.

Actores: Usuario (Operador), Brazo Robótico

Precondiciones: El sistema debe estar configurado y en estado operativo.

Flujo Principal:

El usuario selecciona el modo de control (manual o programado).

En modo manual, el usuario mueve el brazo usando controles.

En modo programado, el usuario carga un programa de movimientos.

El brazo ejecuta los movimientos.

El sistema monitorea y muestra el estado del brazo.

Historias de Usuario

Como operador, quiero inicializar y configurar el brazo robótico para comenzar a usarlo rápidamente.

Criterios de aceptación:

El sistema debe permitir la inicialización en menos de 2 minutos.

La configuración debe ser confirmada visualmente y audiblemente.

Como operador, quiero mover el brazo robótico en modo manual para ajustar su posición de manera precisa.

Criterios de aceptación:

Los controles deben ser intuitivos y precisos.

El sistema debe proporcionar retroalimentación en tiempo real de la posición del brazo.

DESARROLLO EN LAS ASIGNATURAS

Análisis Matemático

En el desarrollo de esta asignatura vamos a desarrollar por medio del sensor ultrasónico para mediante la utilización de este sensor se podrá identificar la ubicación del objeto por medio de un radar, esto lo haremos con la ayuda de derivadas, pues estas nos permiten encontrar el punto máximo de una función, de esta manera poder trazar la distancia que existe entre el brazo y el objeto a recoger, además del tiempo aproximado que llevará llegar a este.

Emprendimiento e innovación tecnológica

En esta asignatura se llevará de la siguiente manera llevando un control sobre los gastos que se llevarán a cabo con la finalidad de poder saber cuál sería el costo total de realizar nuestro producto, el cual es el tele robot. Una vez conociendo el costo del producto, podremos calcular un precio de venta, que sea atractivo para nuestro cliente.

Tras haber realizado esto, podemos empezar con las formas en las que promocionamos nuestro producto, además a través de qué plataforma lo distribuiremos.

Teoría de la probabilidad y estadística

Dentro del desarrollo de esta asignatura vamos implementar una encuesta en donde vamos a obtener ciertas estadísticas que nos presentaran las opiniones de las personas sobre nuestro trabajo.

Diseño de Circuitos

Esta asignatura juega un papel crucial en el desarrollo del Tele Robot, ya que interviene tanto para el desarrollo como del hardware y del software, además la asignatura proporciona los conocimientos necesarios para diseñar y construir los circuitos electrónicos que permiten al Tele Robot funcionar. Esto incluye la creación de circuitos para controlar los motores del robot, procesar las señales de los sensores y gestionar la comunicación entre el robot y la aplicación de control. Además, los principios aprendidos en Diseño de Circuitos ayudan a garantizar que estos sistemas electrónicos sean eficientes, fiables y seguros para su uso en el Tele Robot.

Programación Orientada a objetos

Para la asignatura de Programación Orientada a Objetos, interviene en el desarrollo del software que permitirá que el robot pueda ser controlado por medio de una aplicación, la cual

permita al usuario mover el robot en todas las direcciones posibles.

FUNCIONAMIENTO DE LA APLICACION

La aplicación principalmente va ser para controlar las respectivas extremidades del brazo robótico mediante conexión wifi, también esta app no permitirá obtener los respectivos datos proporcionados por los sensores que tiene implementado, ya que los sensores nos ayudaran para presentar en la app la distancia entre el brazo y el objeto que será mediante un radar, también va tener la opción de transmitir video en tiempo real, además se controlara el movimiento de las ruedas del carro.

El control se desarrollaría de la siguiente manera:

