

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