

HORUS

ELEMENTOS INCONCLUSOS

- Los engranajes de plástico del servomotor de alto torque adquirido no fueron capaces de soportar el peso del robot, lo que provocó la fractura de sus dientes durante las pruebas realizadas en el suelo.
- Por otro lado, el motor paso a paso destinado a mover el brazo requiere una cantidad de corriente superior a la que los cables disponibles pueden soportar. Aunque se utilizaron cables que permitieron operar el brazo, estos se sobrecalentaron y se fundieron tras cinco minutos de uso continuo.
- Los ultrasonidos y el medidor de voltaje para el robot no fueron implementados porque el equipo priorizó resolver otros problemas más vitales para el funcionamiento del robot que el funcionamiento de los mismos
- El sistema de comunicación por radiofrecuencia con los módulos LORA no fue implementado porque la librería de ulora para la raspberry pi 4 no permite el uso como transmisor del módulo, por lo tanto, la transmisión sólo funciona de la aplicación al robot pero no del robot a la aplicación.