



Manual de Usuario

Supervisión durante la Operación

- Controle los parámetros ambientales: Desde el Dashboard, monitoree que las condiciones ambientales (temperatura, humedad, co2) sean estables.
- Recolección: Observe que el robot recolecte los huevos cuidadosamente y los coloque en el depósito asignado.
- Avance nido por nido: Verifique que el robot complete la recolección de todos los nidos de manera secuencial.

Instrucciones de Operación

Encendido del Prototipo

- Verifique la conexión a la fuente de alimentación: Asegúrese de que el prototipo esté conectado correctamente a la fuente de alimentación.
- Encienda la fuente de alimentación: Active el interruptor para suministrar energía al prototipo.

Inicialización desde la PC

- Abra el Dashboard en la PC del operador: Inicie el software de control desde su computadora.
- 2. Active el modo automático: Presione el botón de

"Automático" en el Dashboard.









Mantenimiento y Limpieza

Verificación de Sensores

 Controlar que los sensores no estén con suciedad: Antes de cada operación, inspeccione que los sensores.

Limpieza de la Cámara ESP32-CAM

 Utilice un paño suave y seco para limpiar la lente de la cámara. Si hay suciedad, limpie con cuidado el lente de la cámara.

Limpieza de Rutina del Robot

- Superficies externas: Limpie las superficies del robot con un paño húmedo.
- Partes móviles: Retire residuos en las articulaciones del brazo robótico para evitar bloqueos.
- Depósito de huevos: Vacie y limpie el depósito después de cada jornada de operación.
- Seguridad del operador: No opere el robot en modo manual si no está familiarizado con su funcionamiento.
- Zona de trabajo: Mantenga el área de operación libre de obstrucciones y elementos que puedan interferir con el desplazamiento del robot.