

Huevo frito 3.0

Como hacer un huevo frito con un robot : ante de empezar con la tarea del huevo tenemos que darle a conocer al robot una serie de pautas. El robot estará programado con la movilidad de las manos y la cadera para hacer los movimientos necesarios para llegar a todas las partes que va a usar para la preparación de un huevo. Esté, estará situado en la cocina enfrente de la vitrocerámica con todos los materiales necesarios para hacer el huevo. Estos utensilios y elementos tendrán unos sensores que el robot identificara para su uso en el momento que se precise. Estos utensilios serán: una sartén, una pala, platos y un vaso. Los elementos: los huevos (que dispondremos de varios por si uno está en mal estado), aceite y sal. El robot dispondrá de todo esto a su alcance. En primer lugar el robot sabe identificar la vitro en la que con su mano izquierda realiza un movimiento para coger la sartén que mediante sensores hemos programado para que sepa lo primero que tiene que efectuar y la depositara encima del redondel con el mismo tamaño que la sartén tras esto la soltara del mango y volverá a su posición inicial para efectuar otro movimiento con la mano derecha para coger el aceite y verterlo donde esta situado la sartén a unos 2 centímetros encima de esta y verter unos 2 segundos el aceite dentro de la sartén tras el cual dejará el aceite donde estaba tras efectuar este segundo movimiento encenderá la vitro de la cual hemos enseñado a poner el fuego mediante un sensor que tiene en el interruptor poner el número 5 que es el fuego medio alto siendo la potencia máxima el 6 y la mínima el 1, tras efectuar el tercer movimiento volverá a su posición de inicio. El robot está programado para esperar unos 2 minutos que será cuando el aceite a temperatura media alta está lo suficiente caliente para poder verter el huevo en la sartén, que será el movimiento que realice. Con la mano derecha cogerá el huevo situado en una huevera que tiene unos sensores que detecta el robot si hay huevo o no por si tiene que coger otro en los casos que este malo o para cuando termine el primer huevo hacer otro si le hemos dado la orden previamente de continuar con el mismo proceso. Tras efectuar este movimiento

de coger el huevo con suma delicadeza acercara el huevo a un vaso situado en otro sensor el cual cáscara el huevo con las dos manos en el vaso y lo depositara con suma delicadeza sin derramar el huevo y sin dejar dentro del vaso ningún resto de cáscara del mismo del cual esta cáscara la dejará depositandola en su mano derecha en una parte de residuos que la localizara mediante otro sensor. Tras este movimiento hemos programado al robot en el caso de que note que la yema se desparrama y no este bien debido a que el huevo está en mal estado efectúe un movimiento con la mano izquierda cogiendo el vaso y depositando su contenido en una zona de residuos que identifica el robot mediante sensores tras verter los residuos del vaso lo dejara en su posición inicial y efectuará otra vez el movimiento de coger el huevo y verterlo en el vaso hasta que vea la yema del huevo este bien para poder efectuar el movimiento de coger el vaso con la mano izquierda y verter el contenido en la sartén con suma delicadeza hasta que esté todo su contenido dentro de esta para así poder dejar el vaso en su posición inicial. Al dejar el vaso ya estando el huevo en la sartén esté efectuará un movimiento con la mano derecha al interruptor de la vitro para bajar el fuego al número 3 y volverá a su posición de inicio. Tras pasar unos 4 minutos el tiempo exacto en el que el huevo estará terminado el robot efectuará con la mano derecha un movimiento para coger la pala en el mango donde estará el sensor, efectuando una aproximación horizontal con suma delicadeza a la sartén en el lugar donde está el huevo en el que meterá la otra punta de la pala por debajo del huevo levantandolo sin que se caiga este de la pala con suma delicadeza

para poder depositarlo en el plato que previamente está situado en otro sensor donde esté depositara el huevo y lo dejará sin soltar la pala para dejarla en su posición de inicio. Tras esto tendremos diferentes escenarios en el que hemos programado el robot para poder seguir haciendo otro huevo en el caso que haya pero teniendo en cuenta que el aceite ya está caliente y depositara el huevo inmediatamente sin tener esos minutos de espera para calentar el aceite. Si detecta el robot que no hay huevos mediante los sensores para de inmediato y vuelve a su posición inicial hasta que los haya.