PROYECTO ROBÓTICA FIN DE CURSO

El proyecto trata de un proceso de paletizado formado por dos cintas transportadoras, una de ellas transporta el pallet y la otra transporta las cajas que se van a colocar sobre el pallet. En cada cinta hay unos sensores que sirven para parar la cinta y para crear nuevas cajas o nuevos pallets respectivamente. Cuando el pallet y la caja están en su posición el robot comienza a realizar el movimiento para coger la caja y colocarla sobre el pallet en una esquina, cuando la caja ya está colocada, una base cilíndrica se eleva un poco y gira 90 grados, para que el robot vuelva a realizar el movimiento y dejar la caja en la misma esquina, este proceso le realizará 4 veces. Cuando ya se ha realizado la secuencia 4 veces, el cilindro bajará de nuevo y se volverá a poner la cinta en marcha para que el pallet con las cajas siga avanzando y llegue otro pallet vacío para volver a realizar todo el proceso.

Gráfico de superficie

Descripción generada automáticamente con confianza media

Para poder poner en marcha el proceso, habrá que dar un pulsador llamado “MARCHAPARO”, que pondrá en marcha las cintas además de crear el primer pallet y la primera caja. Luego todo el proceso se realizará automáticamente.

COMPONENTE INTELIGENTE CAJAS

Interfaz de usuario gráfica, Aplicación

Descripción generada automáticamente

COMPONENTE INTELIGENTE PALLETS

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

LÓGICA DE LA ESTACIÓN

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media