



Universidad de Sevilla

Escuela Politécnica
Superior de Sevilla



Trabajo Fin de Grado en Ingeniería Electrónica Industrial

Prototipo de control brazo robótico industrial con
detección de objetos basado en Deep-Learning

ANEXO 5. NORMAS DE USO DEL ROBOT SCORBOT.

Autor: Roque Sánchez Ferrera

Tutores: Alejandro Linares Barranco y Enrique Piñero Fuentes

Fecha de Presentación: Julio 2023

El Anexo 5 tiene como objetivo enumerar las normas de uso del robot Scrobot.ER-4u. Estas normas son de obligado cumplimiento y se redactan a continuación:

- Lea las instrucciones de seguridad en el manual de usuario del robot.
- No entre al área de operación del robot mientras esté moviéndose.
- Tenga cuidado con el cabello o la ropa cuando trabaje con el robot.
- No use el brazo robótico ni la controladora USB fuera de sus características de operación, temperatura, ambiente, capacidad de carga, voltajes, etc. Vea los manuales de operación.
- No use la fuerza física para mover o detener el brazo robótico mientras esté energizado.
- Evite trabajar a la máxima velocidad.
- Detenga los movimientos del brazo robótico cuando choca con un obstáculo o en caso de emergencia con el botón rojo (Seta de emergencia) de la controladora USB.
- Apague la controladora USB antes de conectar una entrada o salida.
- Nunca conecte voltaje directamente de una fuente externa a las salidas de colector abierto. Utilice una carga de acuerdo con las especificaciones.
- Compruebe que la base del robot está sujeta de forma correcta a la mesa de operación.
- Asegúrese que el brazo robótico tenga el suficiente espacio para moverse dependiendo de sus dimensiones.
- En caso de peligro utilice el botón de "Emergencia".