

robot explorador

Proyecto Anual/Cuatrimestral



28 de enero de 2019

ing. mecatronica

Jonathan Fonseca Camarena

Marcos Manzo Ramírez

Brian Oswaldo Ramos Chávez

Eduardo Robles Vázquez

Victor Gabriel Tapia Casillas

**ROBOT EXPLORADOR**

ING. MECATRÓNICA

**OBJETIVO**: En base a los conocimientos previos, adquiridos y próximos a adquirir, haremos un robot de luz, intentaremos abarcar todas las materias de la carrera.  
En un futuro próximo, tomando en base dicho proyecto, haremos un robot explorador, este será capaz de examinar áreas y recuperar objetos, todo esto controlado a distancia mediante bluetooth

**PLANEACION:**

Con la realización de este prototipo planeamos abarcar todas las materias posibles que hemos tenido y tendremos para enriquecerlo.

El proyecto aparte de ser anual lo manejaremos por cuatrimestres dividiendo cada avance cuatrimestral en dos partes por equipos de 2.

El cuatrimestre anterior desarrollamos 2 posibles maneras para el movimiento del robot lo que fue el seguidor de línea y de luz. Este cuatrimestre nos centraremos en la función del robot asi que se piensa desarrollar un brazo robótico que recoja y almacene objetos

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Cuatrimestre | Avance | Equipo 1 -Víctor -Eduardo -Marcos | Equipo 2 -Brian  -Fonseca |
| 5to | Mecanismos que efectuará el robot para cumplir con sus objetivos. | Brazo hidráulico y mecanismo de almacenamiento(línea de producción donde se recoja un objeto el cual se transportara a una banda en movimiento que lo llevara a un lugar de almacenamiento). |  |