

Proyecto Robótica



Profesores:
Maximiliano Welgos.
Myriam Melo.
Graciela Cabello.
Jorge Navarro.

Comenzamos mirando el catálogo .

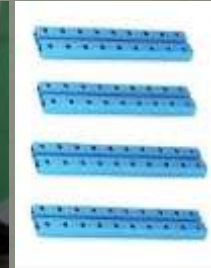


Luego le pedimos a nuestra pañol las piezas para comenzar.



Los primeros elementos que pedimos y utilizamos fueron:

- Destornillador
- Llaves alien
- Tornillos
- Tuercas
- Ruedas
- Vigas
- Soportes
- Cintas



Empezamos armando la estructura de la base



- PARA ESO UTILIZAMOS:
- 2 : Vigaso824-128 (centro)
- 2 : Vigaso412-092 (a los lados)
- Soporte de ruedas



Una vez hecha la base con los soportes, le agregamos las ruedas.



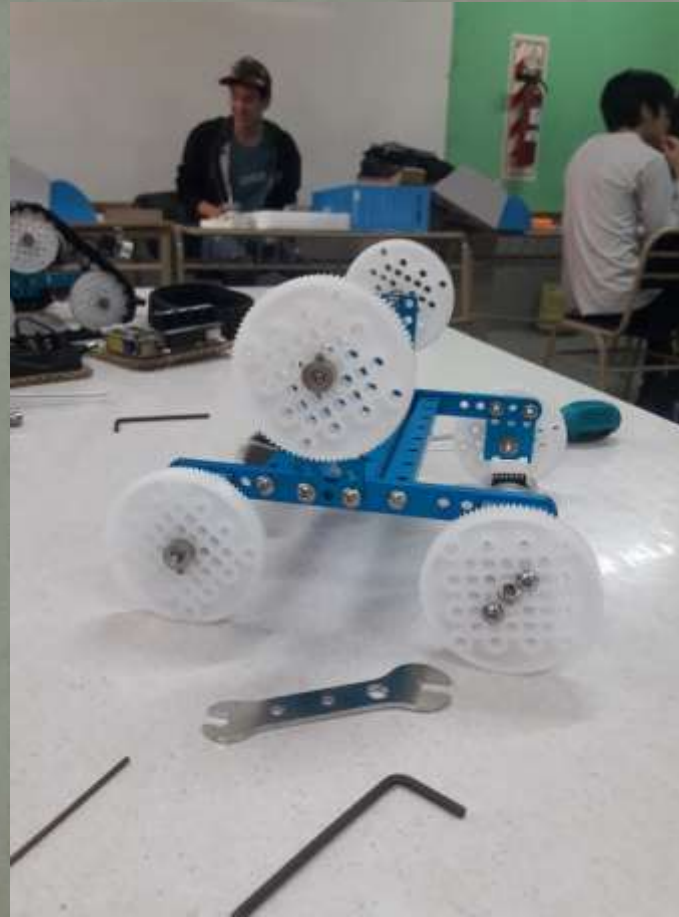
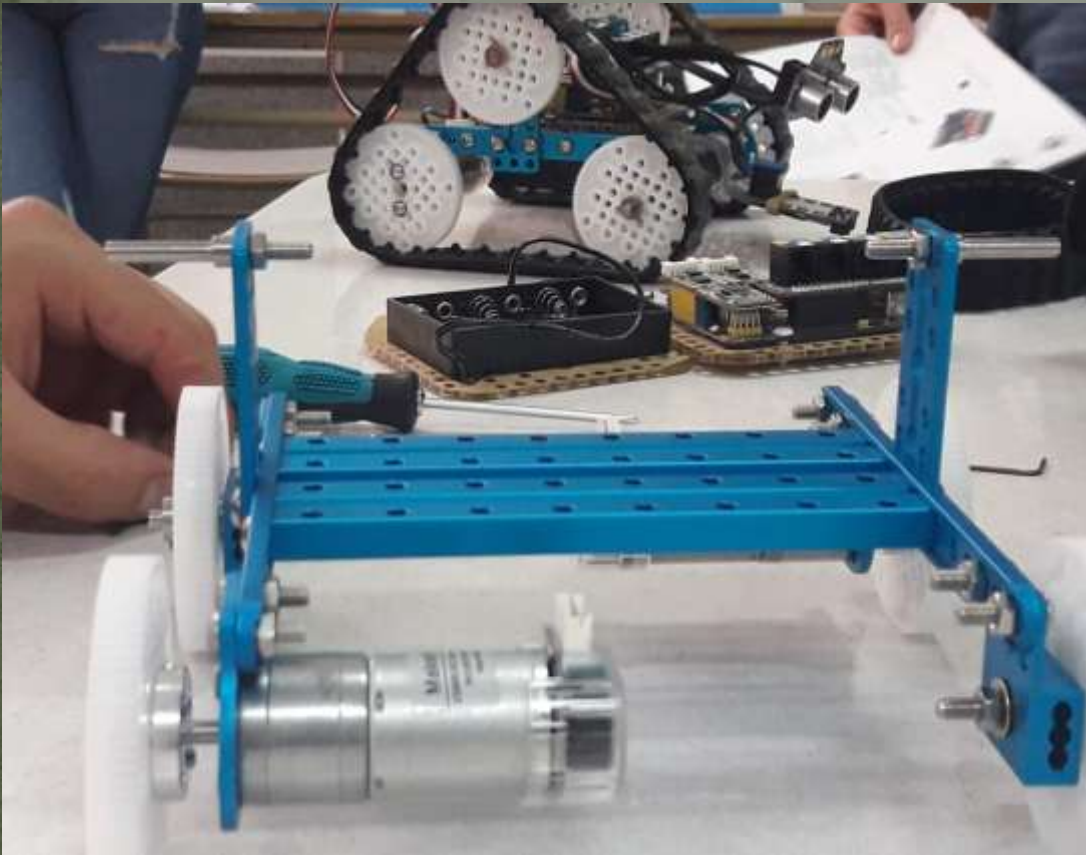
Lo siguiente fue agregarle los motores y dos ruedas mas.



- Motor 9b185RPM
- Soporte de motor

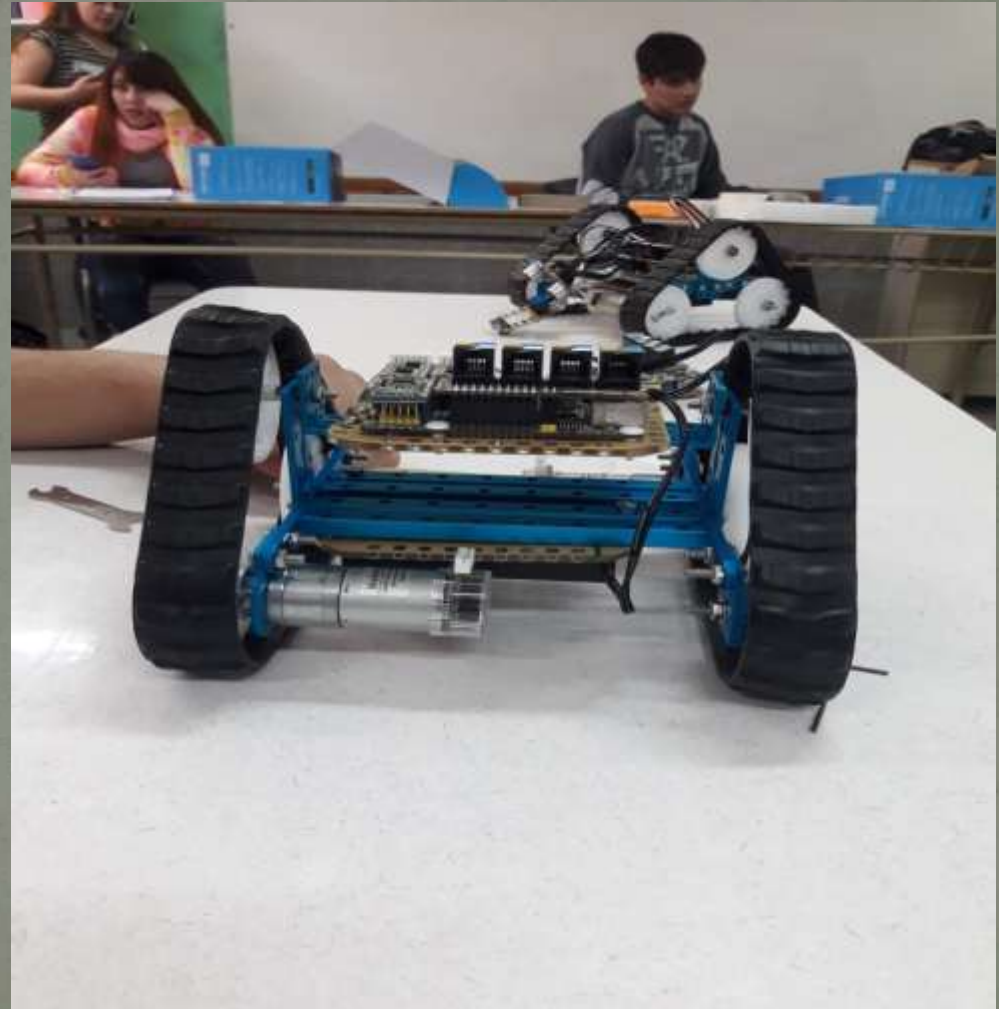


Le colocaron dos placas 0324-056 centradas en los laterales y en ellas las dos ultimas ruedas.



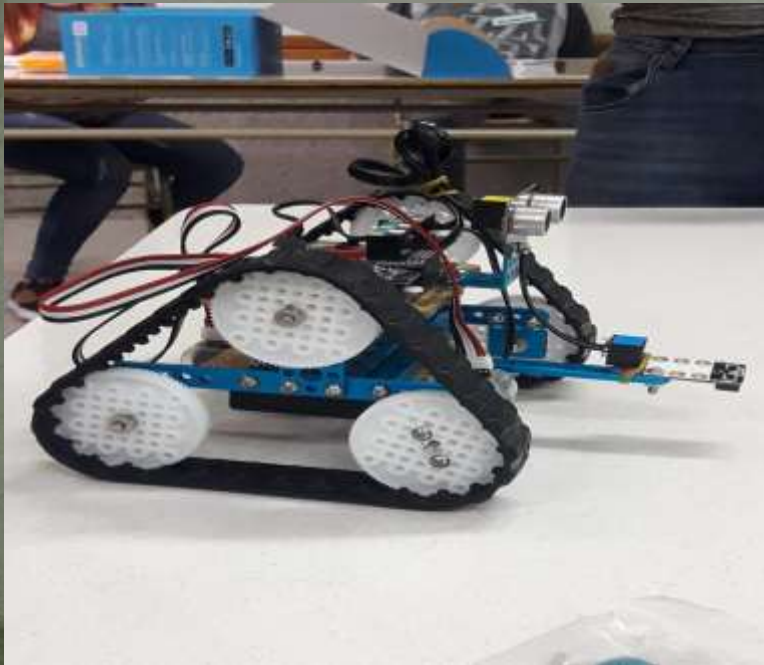
Insertaron placas y pusieron las cintas en las ruedas.

- Una de las placas fue puesta sobre la base , encima de otros soportes.
- NOTA: (Los chicos tuvieron un percance con la placa superior y necesitaron poner soportes extras)
- Luego se colocó la placa de las pilas debajo de la base.



Por último comenzaron a poner los cables

- Cable de motor en cover
- cable6p6cRU35
- Sensor



Robot en la pista

- Los productores, (que fueron 4) hicieron una pista con una base blanca y una línea en el centro con cinta negra, para que el robot pudiera seguirla con las ordenes que le asigno nuestro programador.



Robot en movimiento.

- Nuestro robot tubo un pequeño percance. Lo que sucedió fue que el sensor que tenía que leer la cinta negra quedó un poco mas arriba de lo que tendría que quedar, por lo cual no podía captar bien la línea que tenía que seguir.
- Intentamos arreglarlo pero lo que pasó fue lo siguiente.



INTEGRANTES DEL GRUPO

- PAÑOL : Micaela Guilarde

- COORDINADORA : Martina Meier
- PRODUCTORES : Ana Jara y Vania Gutierrez
- ARMADORES : Joaquin Paez y Rodrigo Gomez
 - PROGRAMADOR : Fanco Leiva
- PERIODISTAS : Bianca Garrido y Ana Paula Gonzalez