

Propuesta de Módulo de Taller: "Brazo robótico industrial basado en Arduino"

1. Descripción y alcance de las actividades

El Laboratorio de Control del IIE cuenta con un brazo robótico Tinkerkit Braccio, basado en Arduino. La actividad a desarrollar durante el Módulo de Taller consiste en ensamblar el brazo, realizar pruebas de funcionamiento, desarrollar una biblioteca de funciones estándar y generar una interfaz de usuario sencilla, ya sea por computadora o por celular.

2. Actividades a realizar

- Leer la documentación del brazo robótico.
- Ensamblar el sistema y hacerlo funcionar.
- Definir el contenido básico de la biblioteca.
- Definir la o las interfaces a desarrollar.
- Diseñar un par demos.

Al finalizar el Módulo de Taller, se deberá entregar la documentación de lo realizado, junto con los scripts correspondientes.

3. Dedicación esperada y créditos a asignar.

Esta actividad puede desarrollarse de forma individual o en un grupo de dos personas. En función del interés del/los alumno/s, la actividad se puede modular entre 4 y 6 créditos.

4. Signaturas y conocimientos afines

Docentes de referencia: Mauricio González (mgonzalez@fing.edu.uy) y Pablo Monzón (monzon@fing.edu.uy)