Escuela Universitaria
Politécnica - La Almunia
Centro adscrito
Universidad Zaragoza

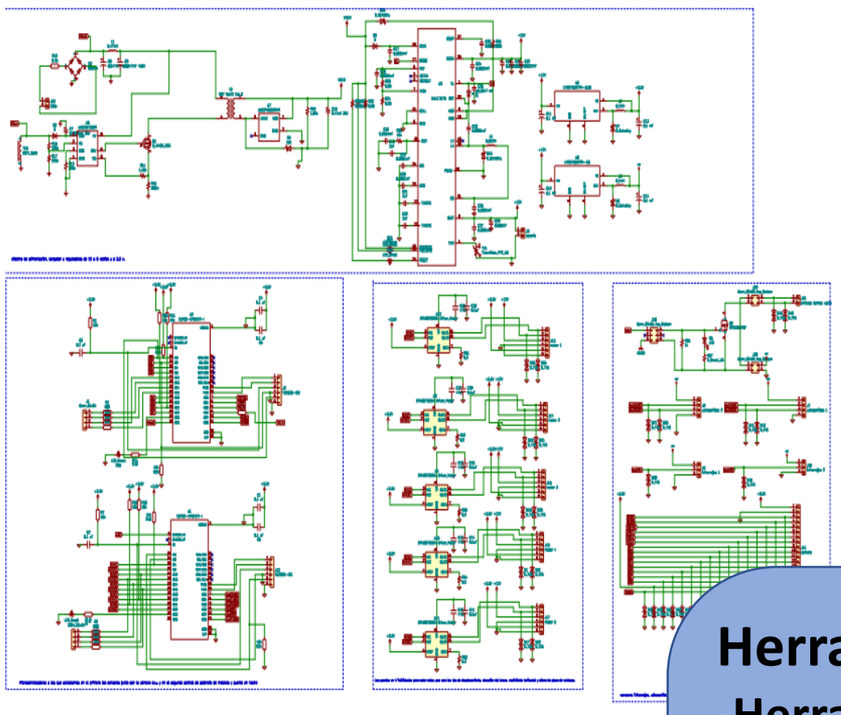
Robot Bibliotecario

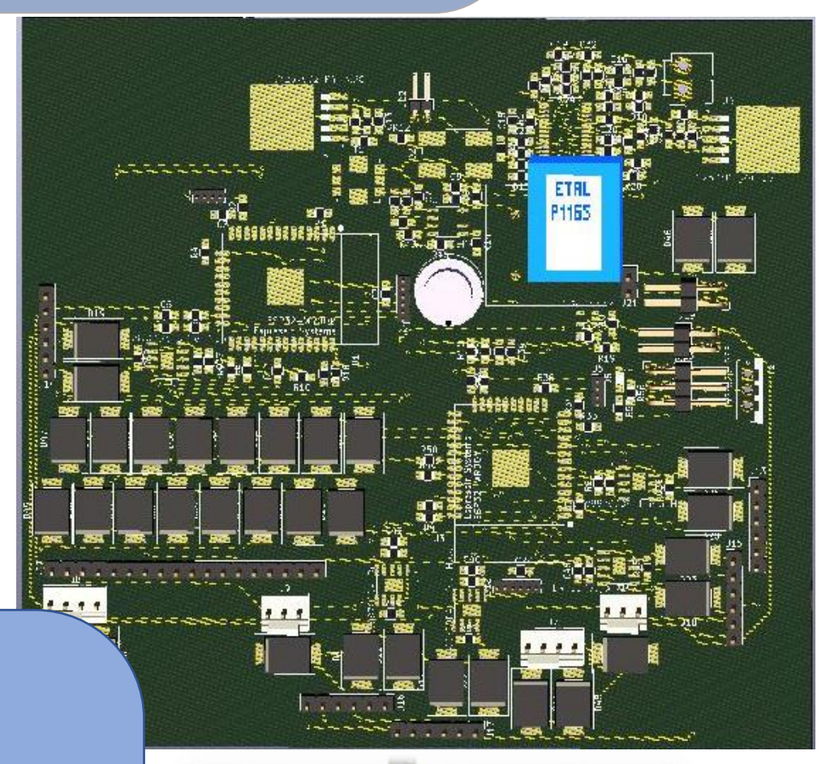
NUM TFG: 424.18.10
Noviembre 2019

Grado de Ingeniería en Mecatrónica

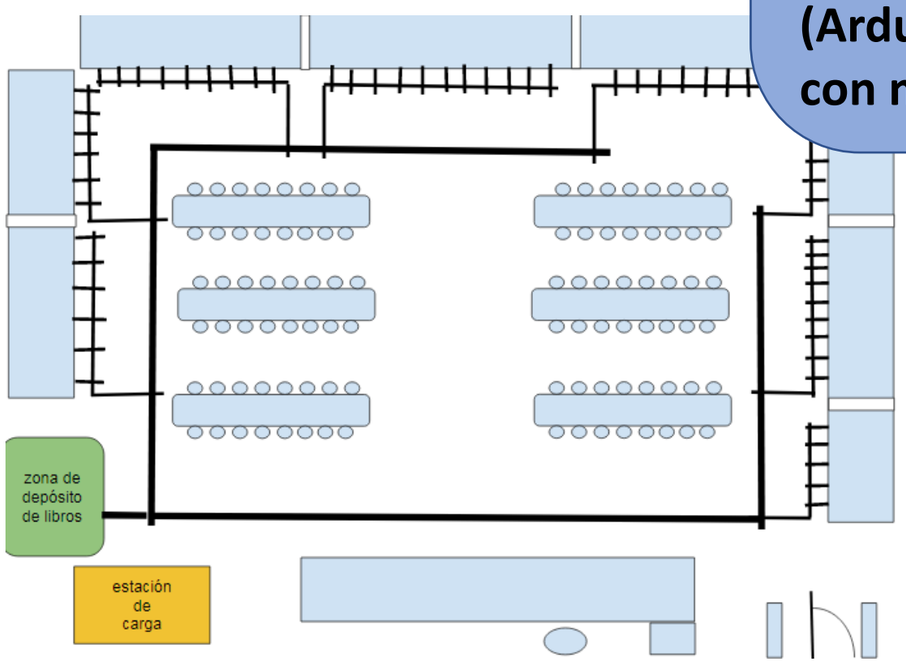
Autor: ***Sergio Merino Rubio***
(Director: Javier Esteban)

Este proyecto tiene como objetivo el desarrollo de un sistema funcional, como es un robot autónomo, utilizando diversos campos de estudio como son la mecánica, electrónica y la programación, creando así un sistema Mecatrónico.





Herramientas usadas:
-Herramientas de diseño de diagramas. (LucidChart)
-Herramienta de diseño 3D. (Inventor)
-Herramientas EDA. (Kicad)
-Herramientas de programación. (Arduino, msys32, Prompt) junto con módulo ESP32 AI-THINKER



Objetivos alcanzados:
-Cálculo de fuerzas y elección de componentes necesarios para el desarrollo del robot.
-Diseño mecánico del robot, teniendo en cuenta el uso de cada componente
-Diseño del sistema de alimentación y PCB para el control de nuestro sistema robótico
-Programación del robot para un correcto funcionamiento.