



UNIVERSIDAD DE TARAPACÁ
Universidad del Estado

KIKI'S PROYECT

*Integrantes: Juan Casilla.
Fabian Diaz.
Jordan Nina.
Andrea Navia.*



*Profesor:
Humberto Urrutia.*

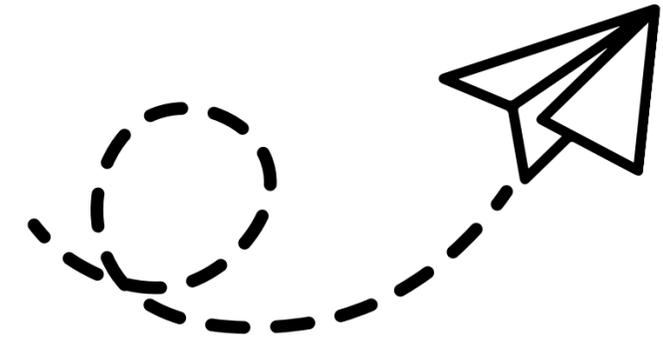
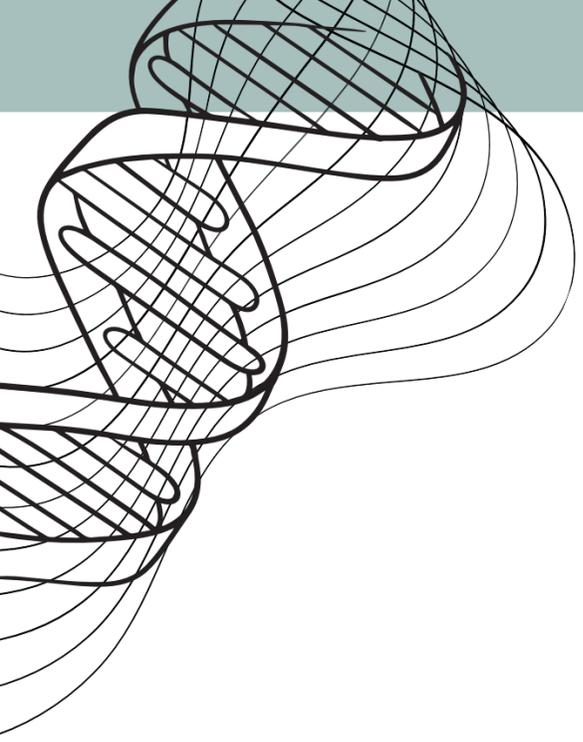
Ingeniería@
Computación e Informática



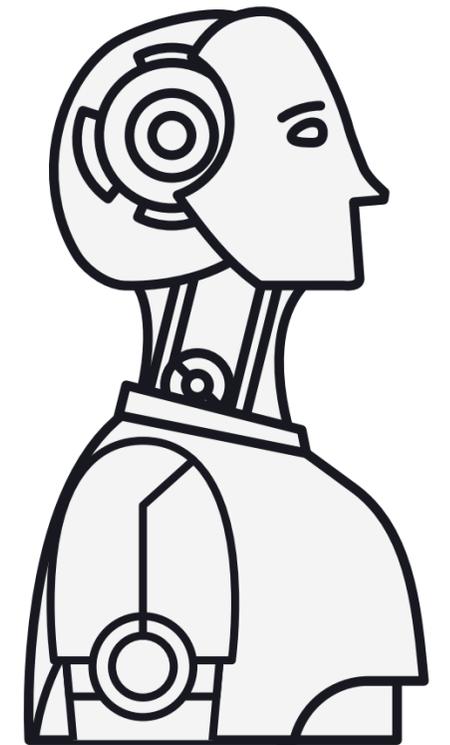
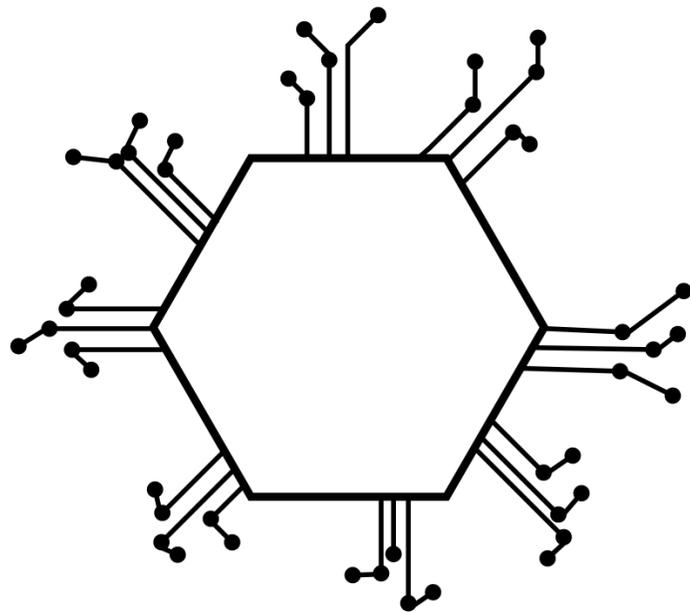
Contenido



01. Introducción
02. Objetivos.
03. Carta Gantt
04. Wiki
05. Evolución.
06. Interfaz.
07. Estado Actual.
08. Videos.
09. Costo total.
10. Planes a Futuro.
11. Conclusión.



Introducción



OBJETIVOS



General

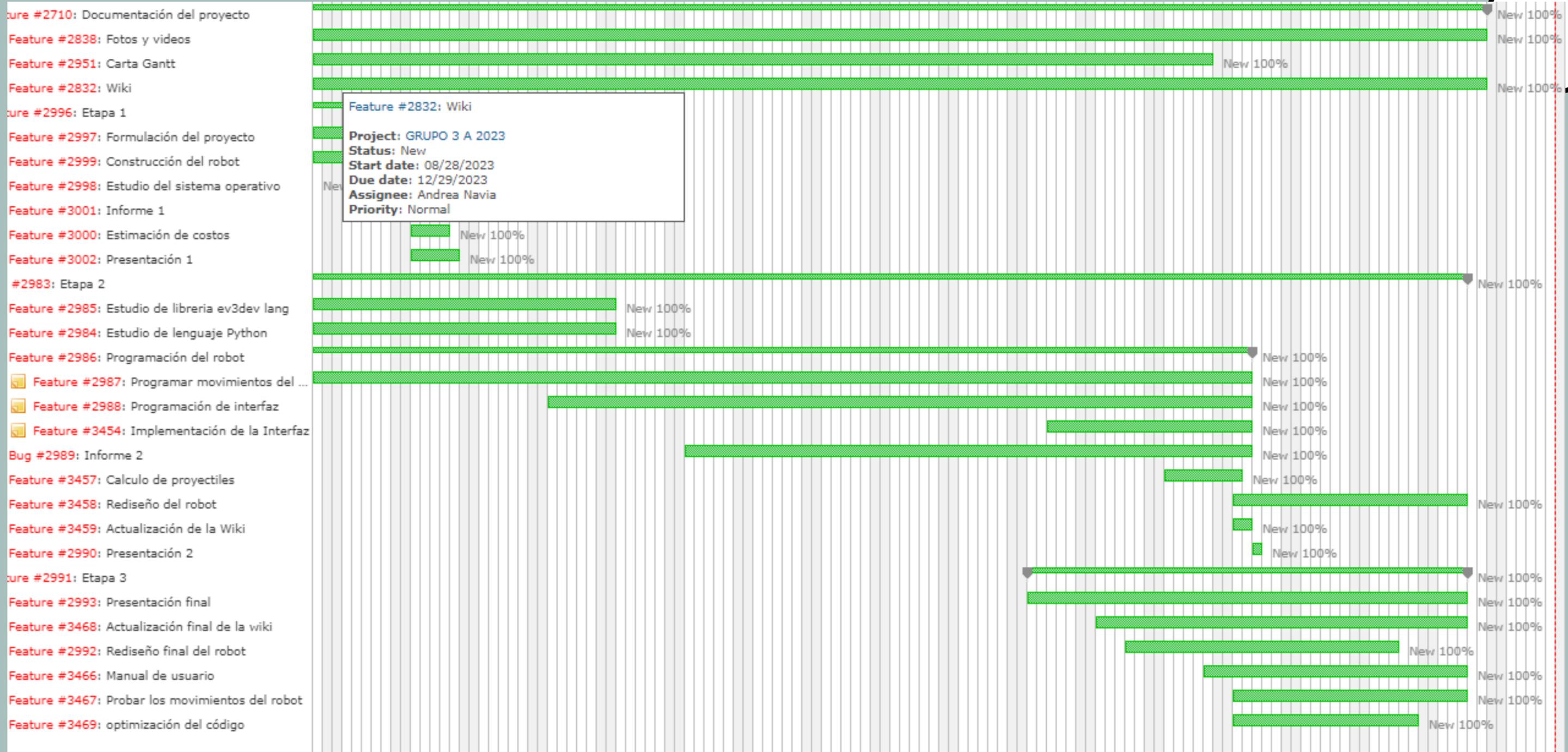
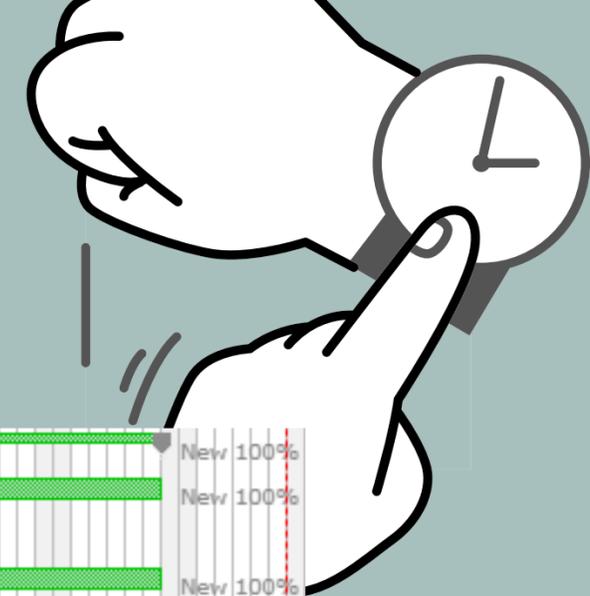
- Desarrollar, programar y construir un robot EV3 que tenga la función de golpear una pelota a través de una interfaz grafica.



Especificos

- Diseñar una base al robot capaz de moverse en todas direcciones.
- Programar una interfaz amigable.
- Desarrollar programas efectivos para los movimientos y fuerza del robot.

Carta Gantt

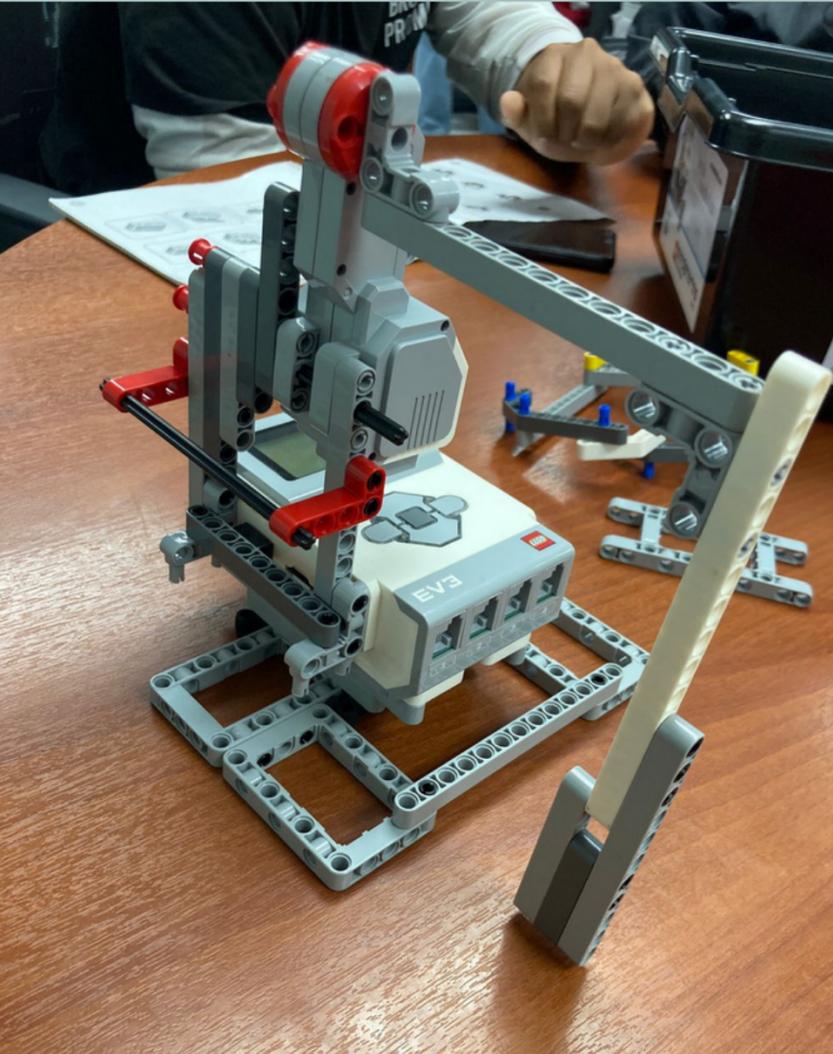


Wiki:



EVOLUCIÓN

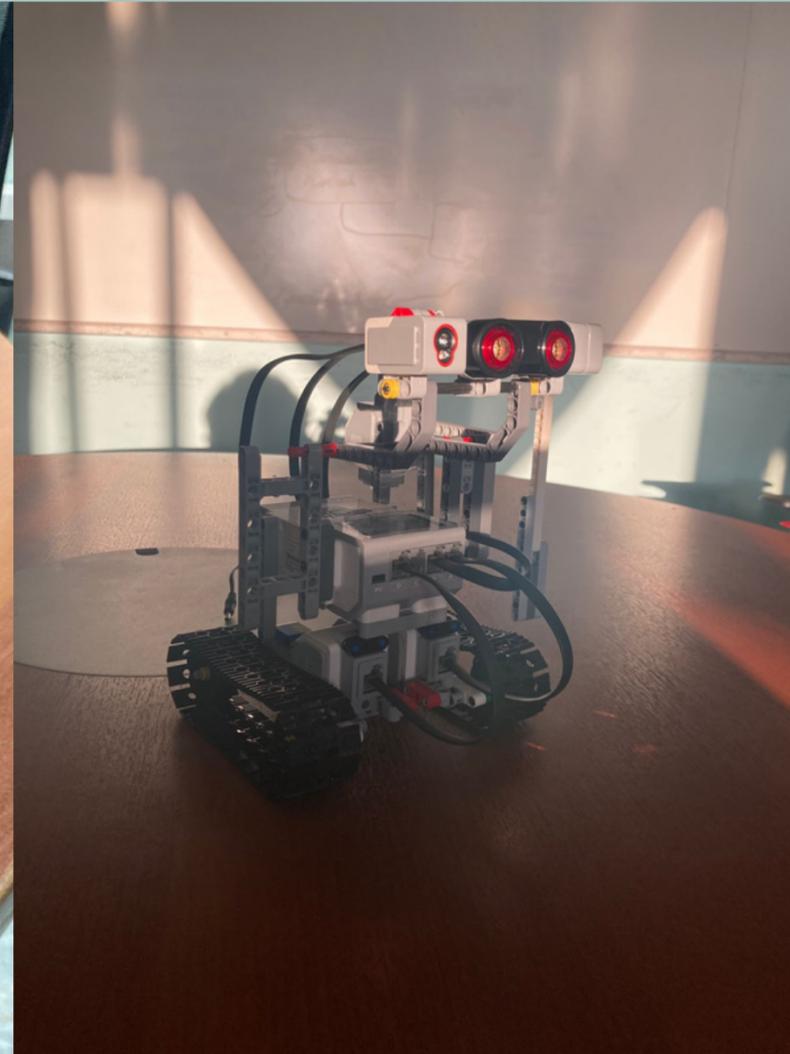
K.1



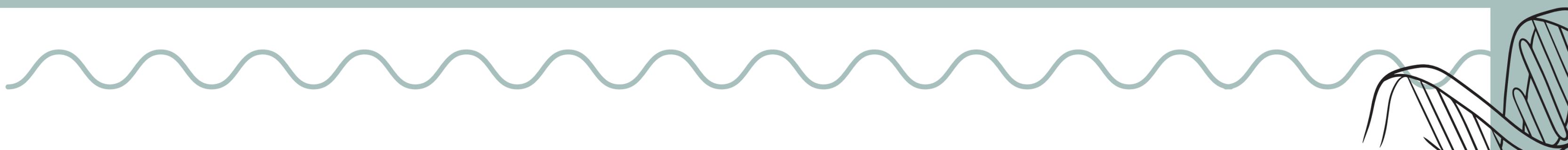
K.2



K.3

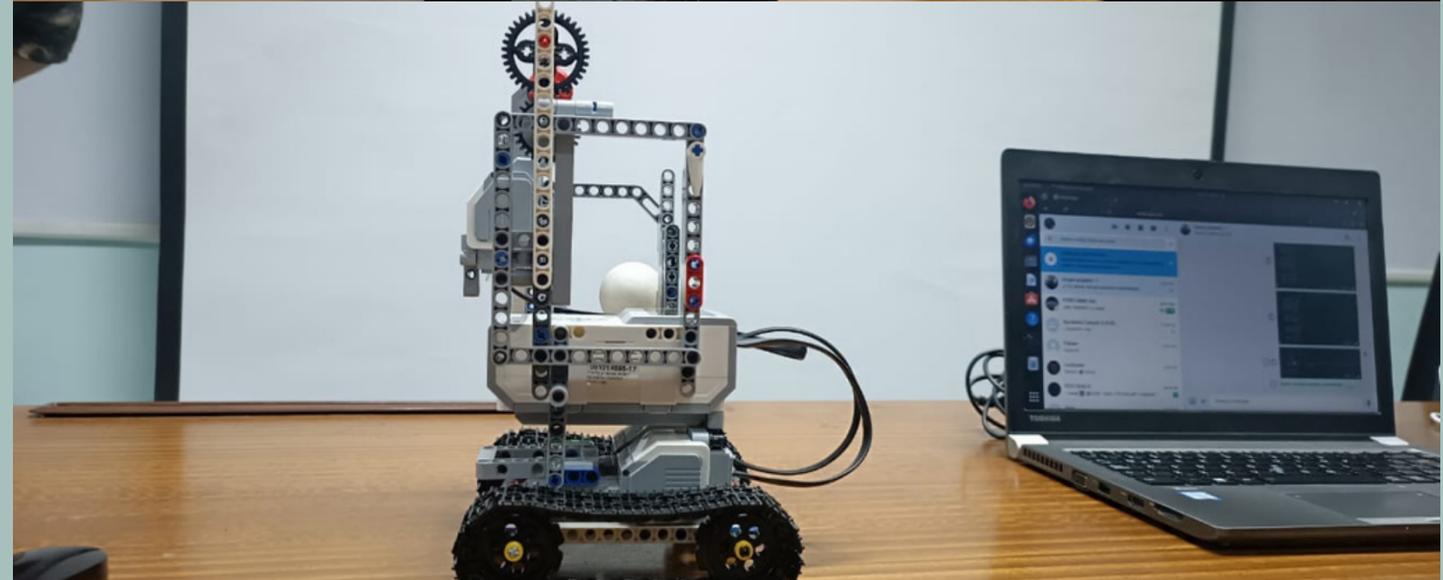
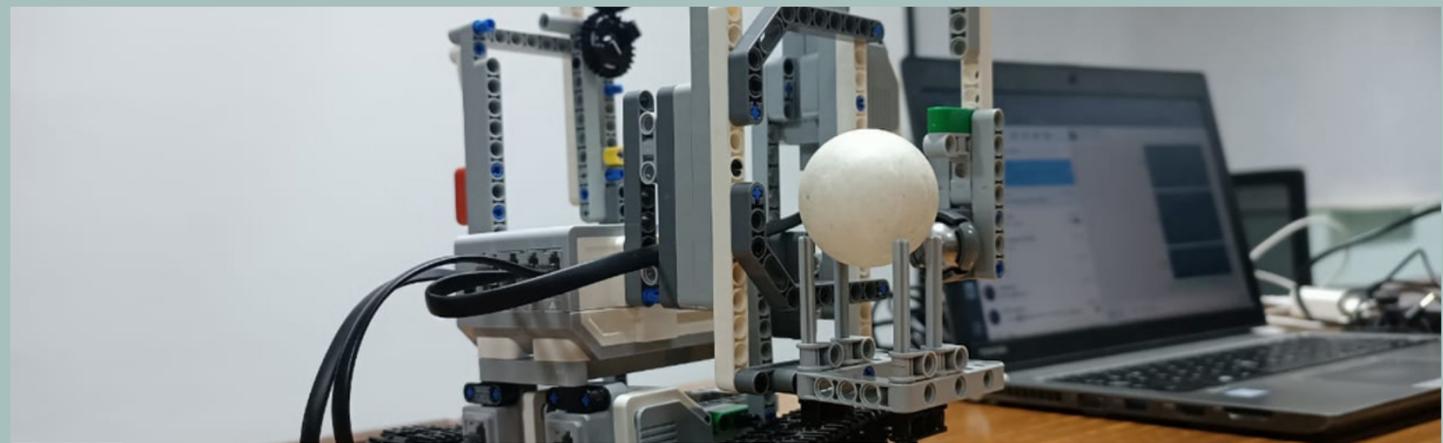


K.4





EVOLUCIÓN FINAL



INTERFAZ



01. Botones de movimiento del robot.

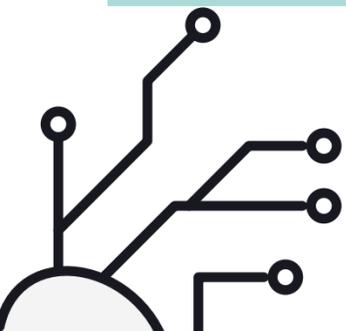
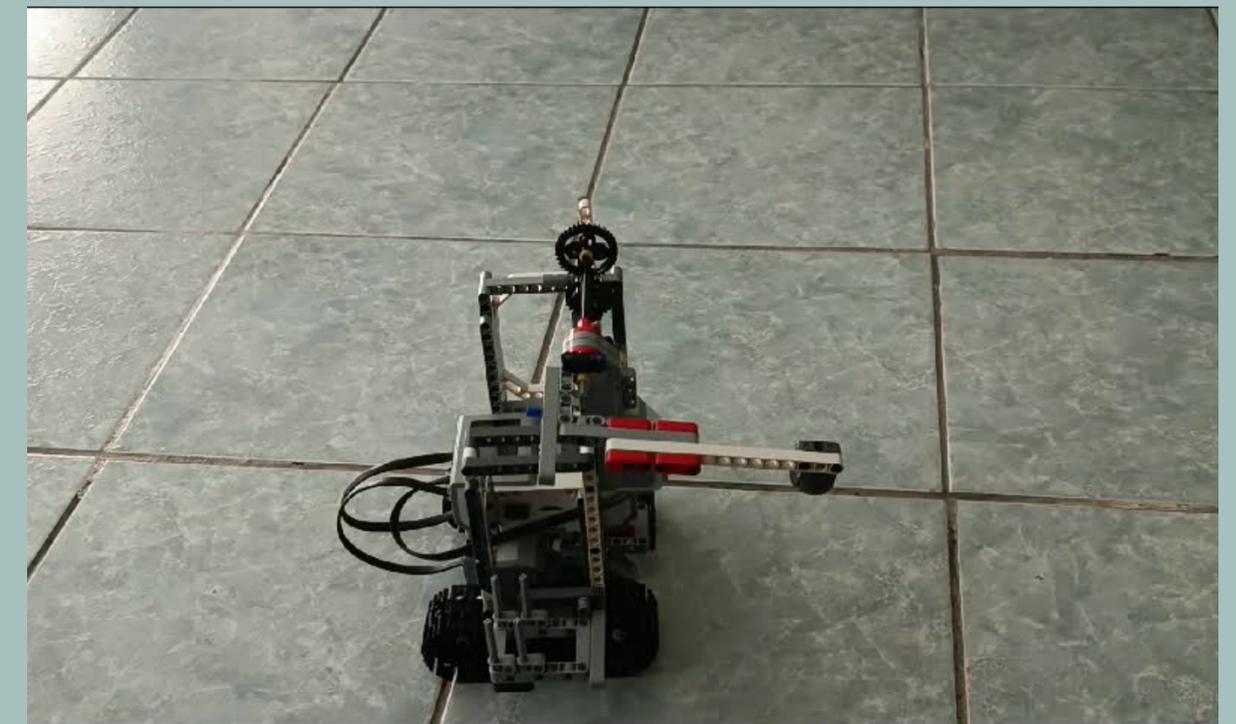
02. Ángulo.

03. Reposicionar del palo.

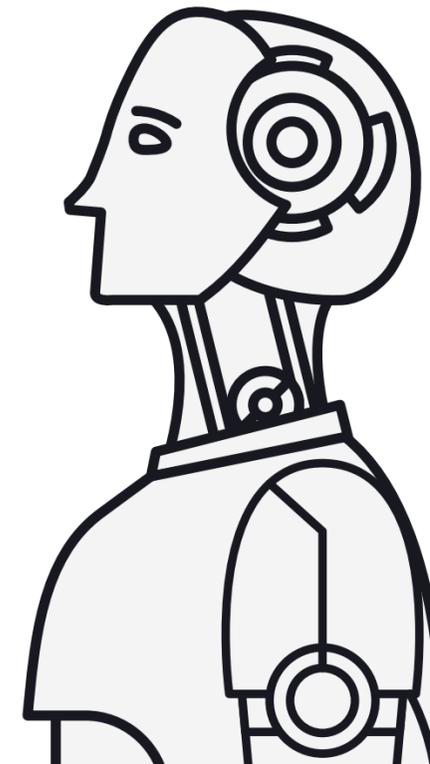
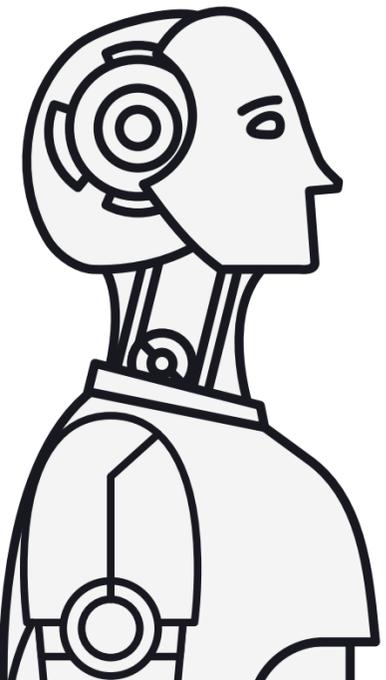
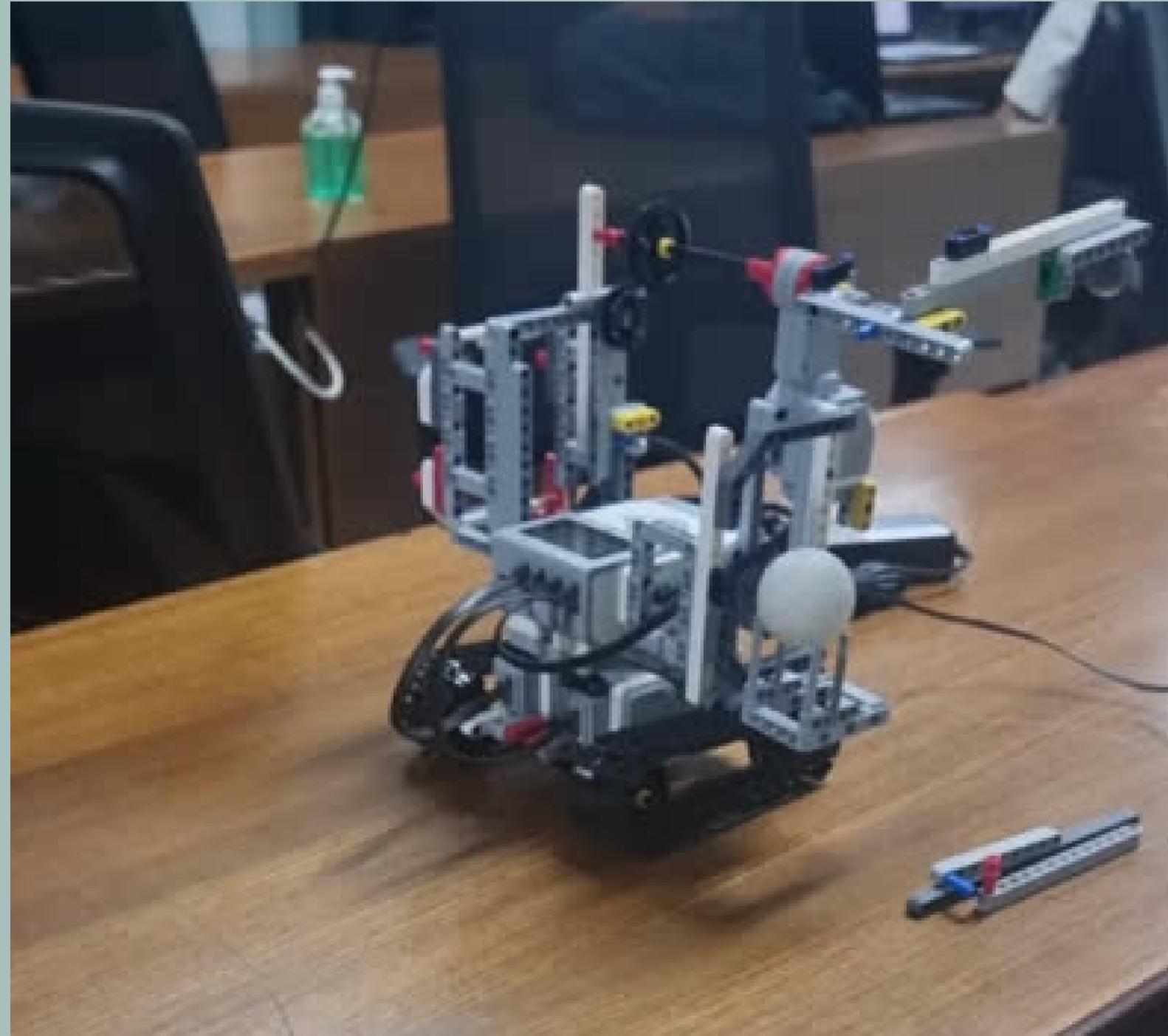
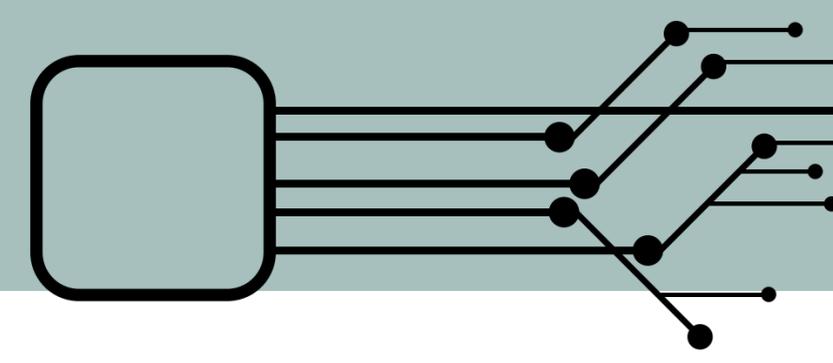
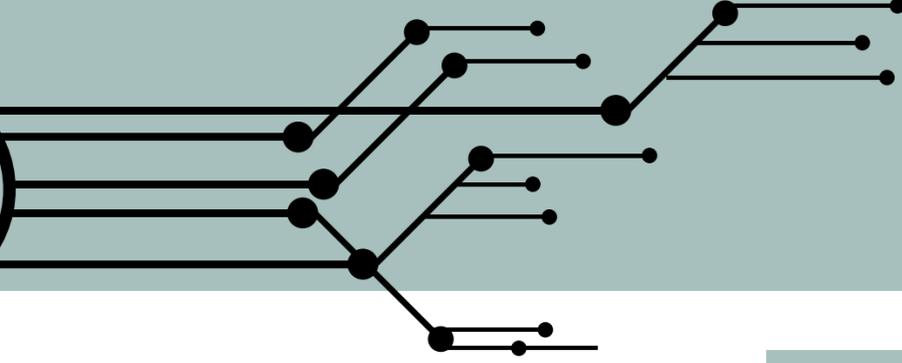
04. Golpe.

05. Desconectar.

06. Conectar.

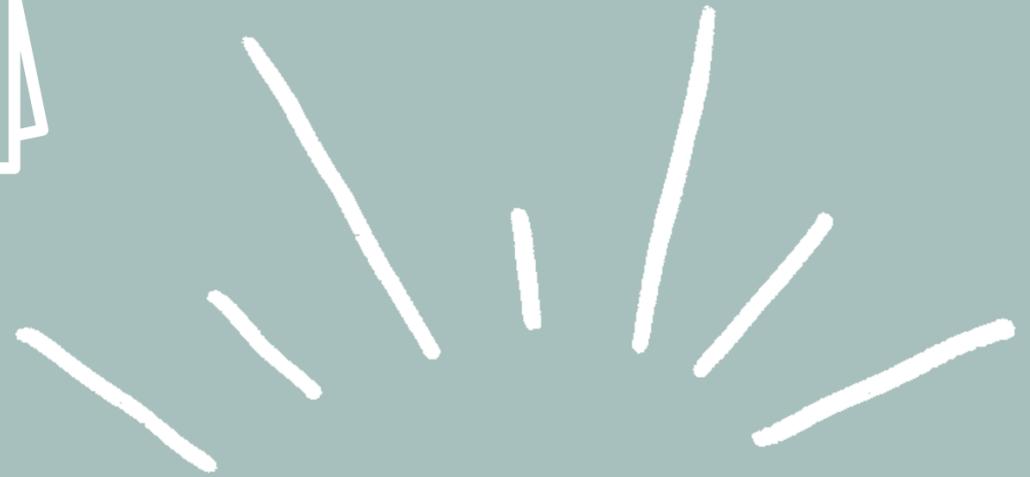


Video



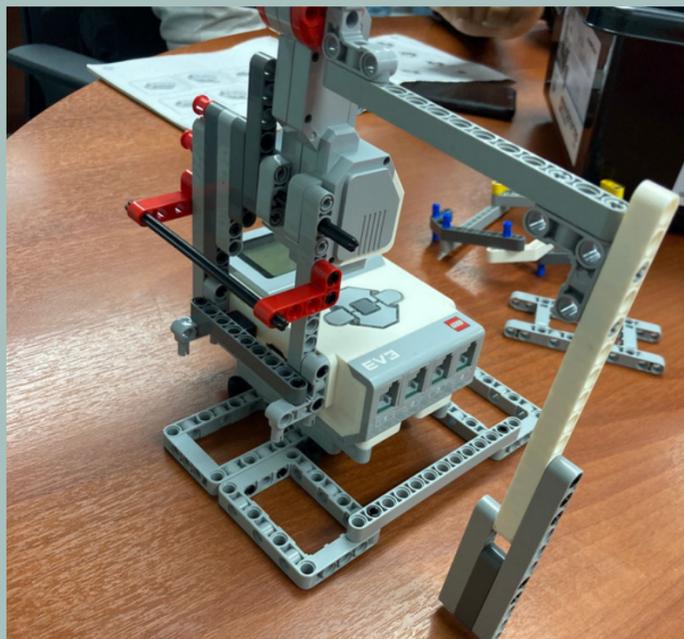
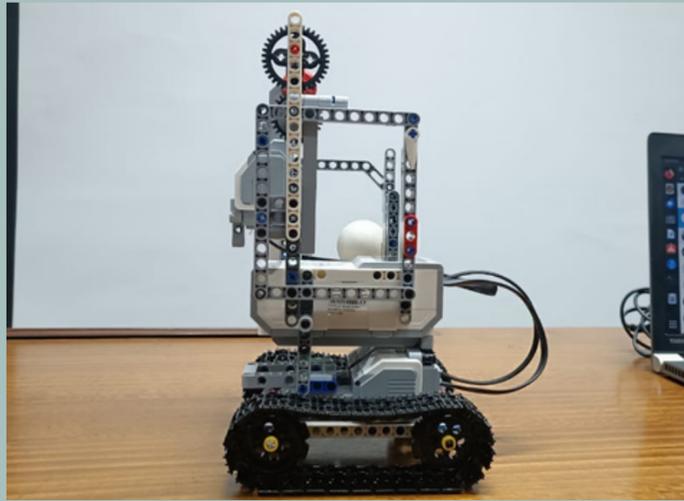


Cargo	Valor hora	Total
Costos de Hardware	\$ 2.812.000	x
Costos de Software	Gratis	x
Costos de Gestión	\$ 10.240.000	\$13.052.000



Costo Total



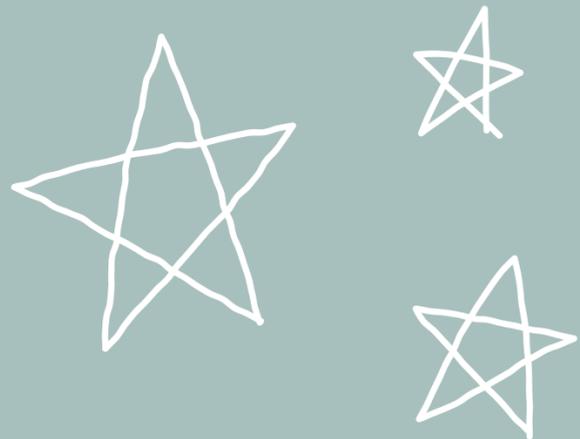


✨ Planes a futuro

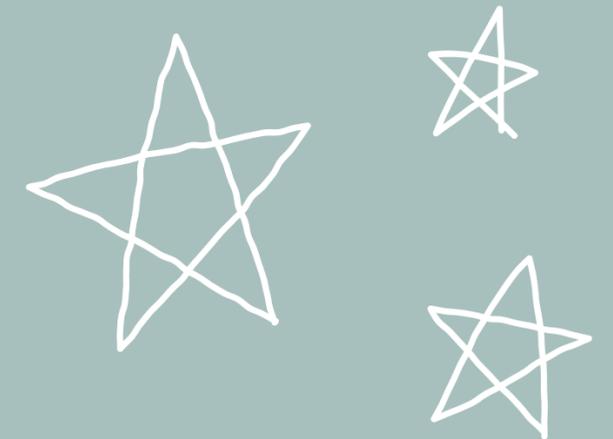
Aumento de la precisión: algoritmos de control más sofisticados.

Aumento de la potencia: motores más potentes u optimización de la trayectoria del golpe.

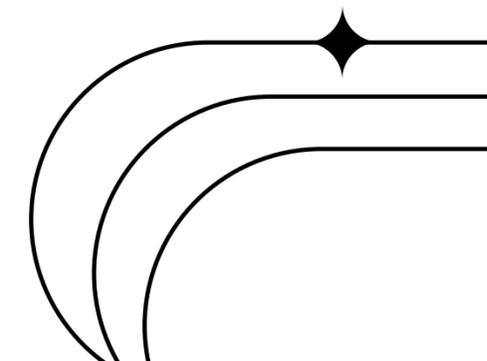
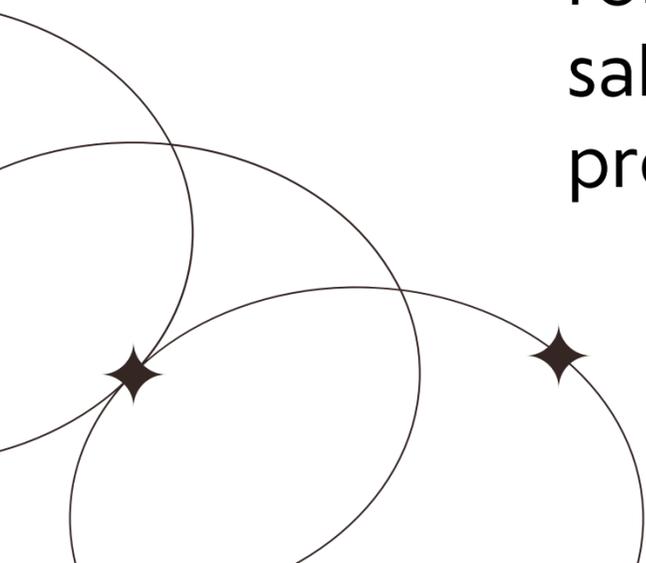
Mejora de la facilidad de uso: interfaz más intuitiva o simplificación de los procedimientos de configuración.



Conclusión



Una vez finalizado el proyecto del robot, podemos decir que cumplimos con lo solicitado al principio de todo esto- El robot, controlado a través de una interfaz, es capaz de moverse y golpear una pelota. Podríamos haber agregado más funciones o mejorar algunos aspectos del robot, pero en general estamos satisfechos con el trabajo realizado y con el resultado final del robot. Mejoramos nuestra capacidad de autoaprendizaje y salimos fortalecidos superando las dificultades que se presentaron a lo largo de todo este tiempo.



¡Muchas
gracias!