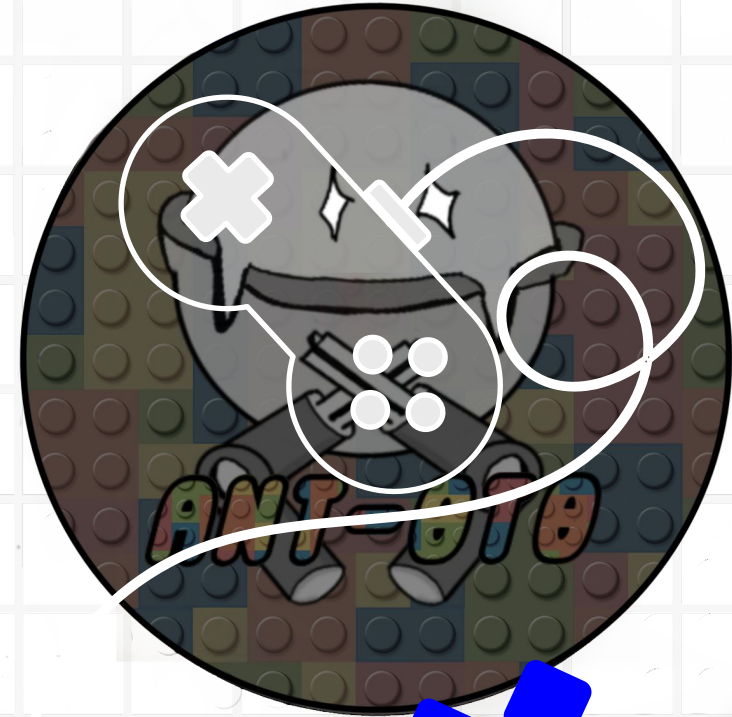
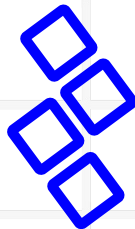
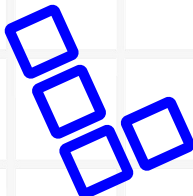




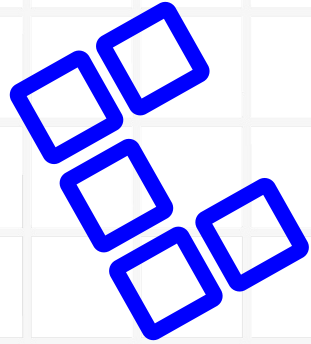
PROYECTO I ANT-OTO

Integrantes: Maykol Bravo
Diego Ferrada
Javier Huanca
Joshua Jara
Fabian Quezada





**¿Qué es
ANT-OTO?**

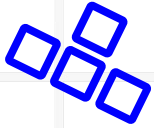


01



OBJETIVOS

OBJETIVO GENERAL



Desarrollar un robot utilizando el kit LEGO Mindstorms EV3 con la capacidad de realizar lanzamientos precisos mediante la utilización de fórmulas previamente estudiadas con los principios de la mecánica clásica, con el objetivo de lograr un impacto efectivo en un sitio predeterminado.

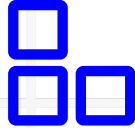


OBJETIVOS ESPECÍFICOS



ESTRUCTURA

- Estética
- Estabilidad



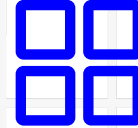
INTERFAZ

- Implementación



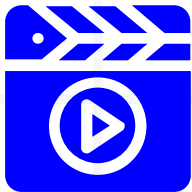
EFICIENCIA

- Distribución de cargas
- Carta Gantt

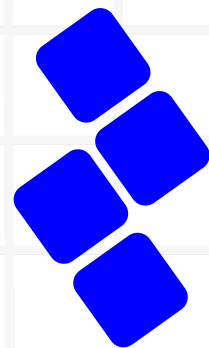


FUNCIONES

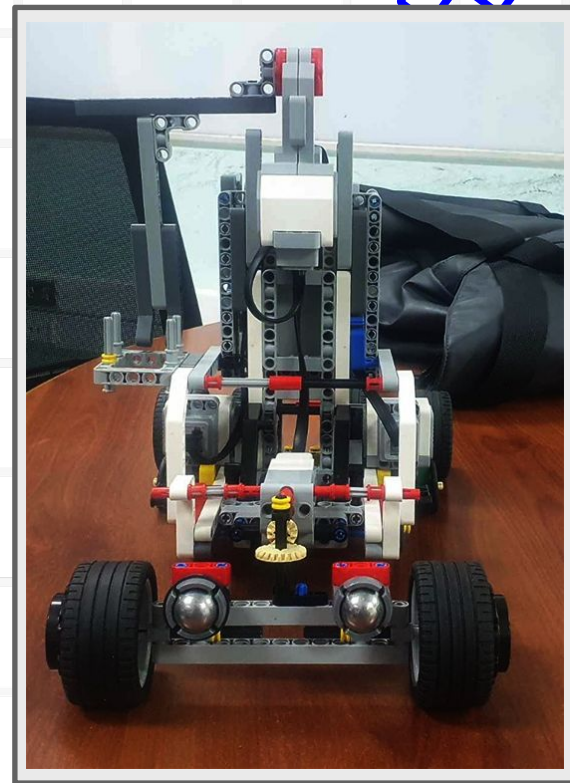
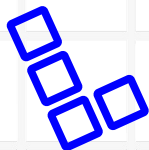
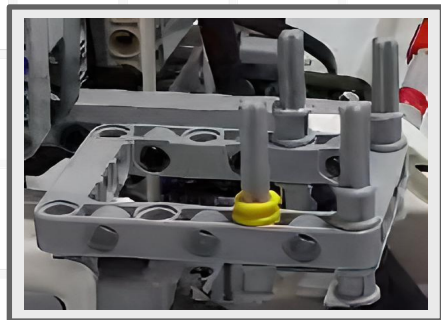
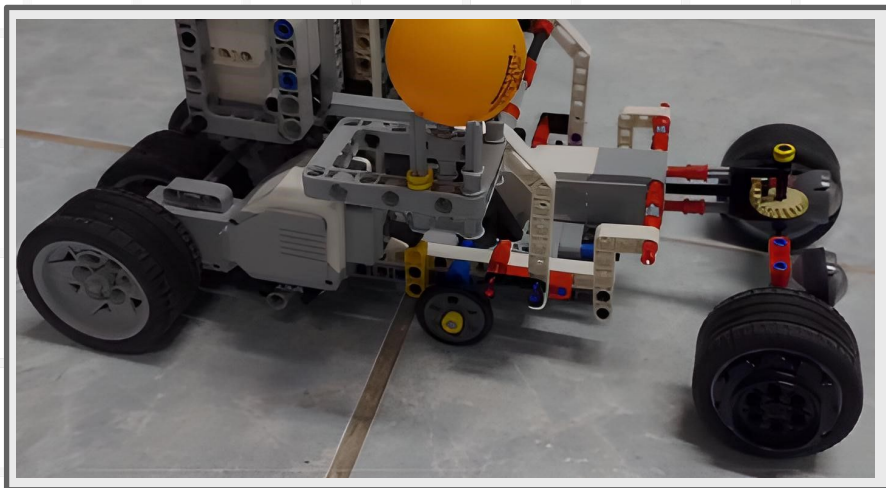
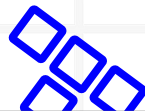
- Control Remoto

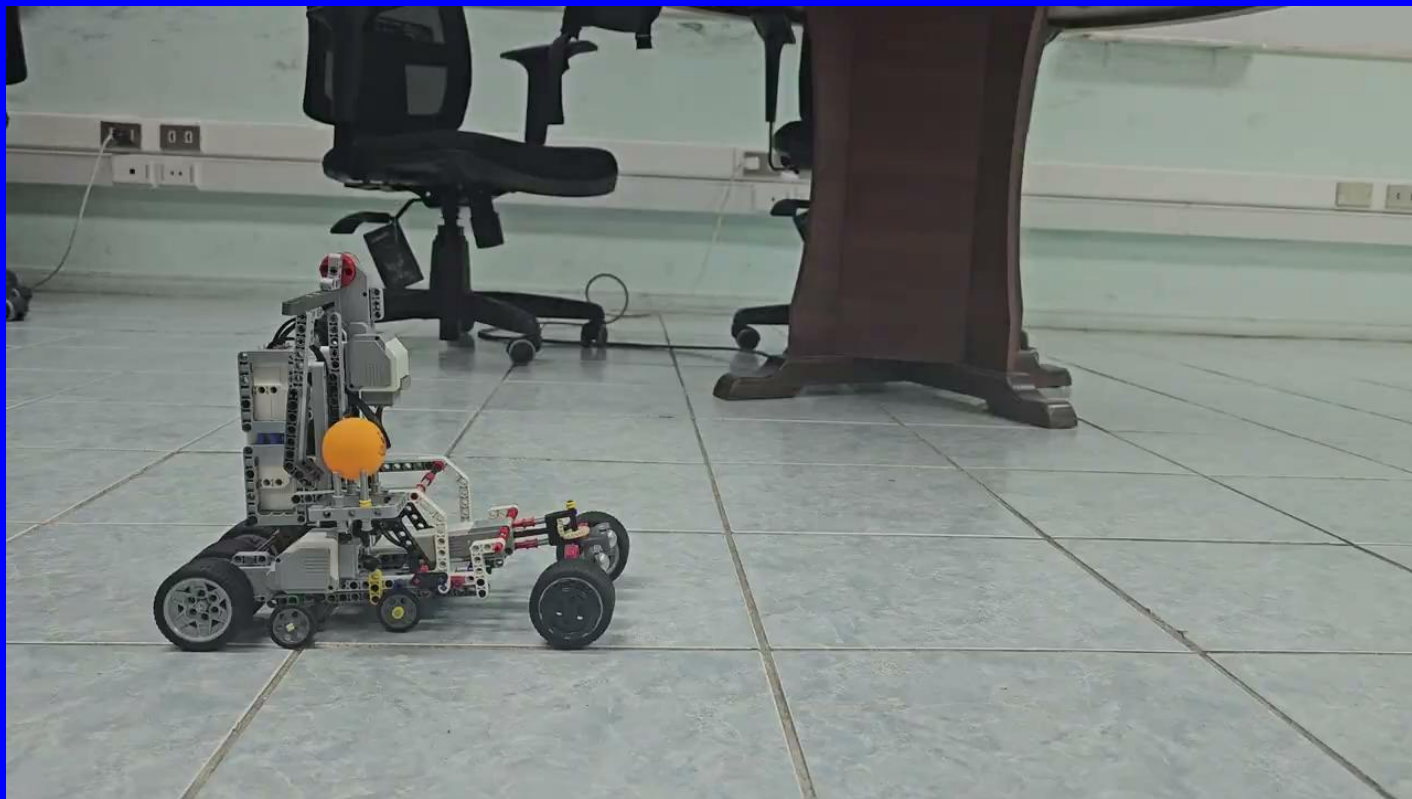


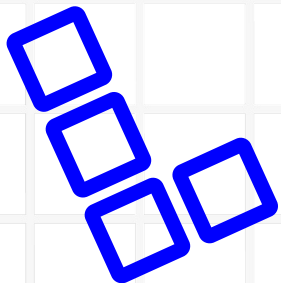
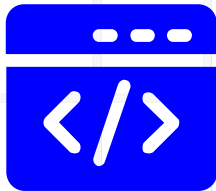
02



ANT-0T0

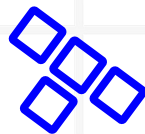




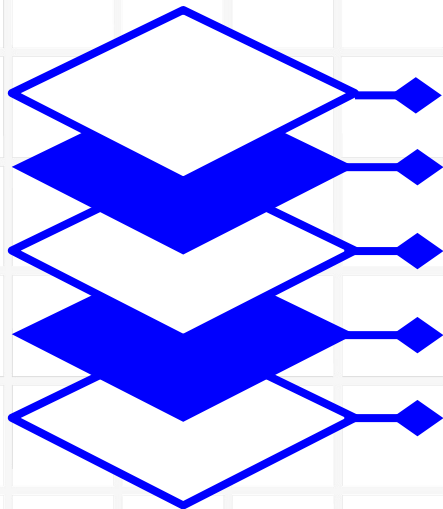


03

ARQUITECTURA



PROCESO DE CONEXIÓN



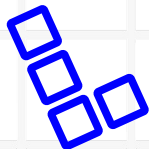
Configurar la red del robot y del PC.

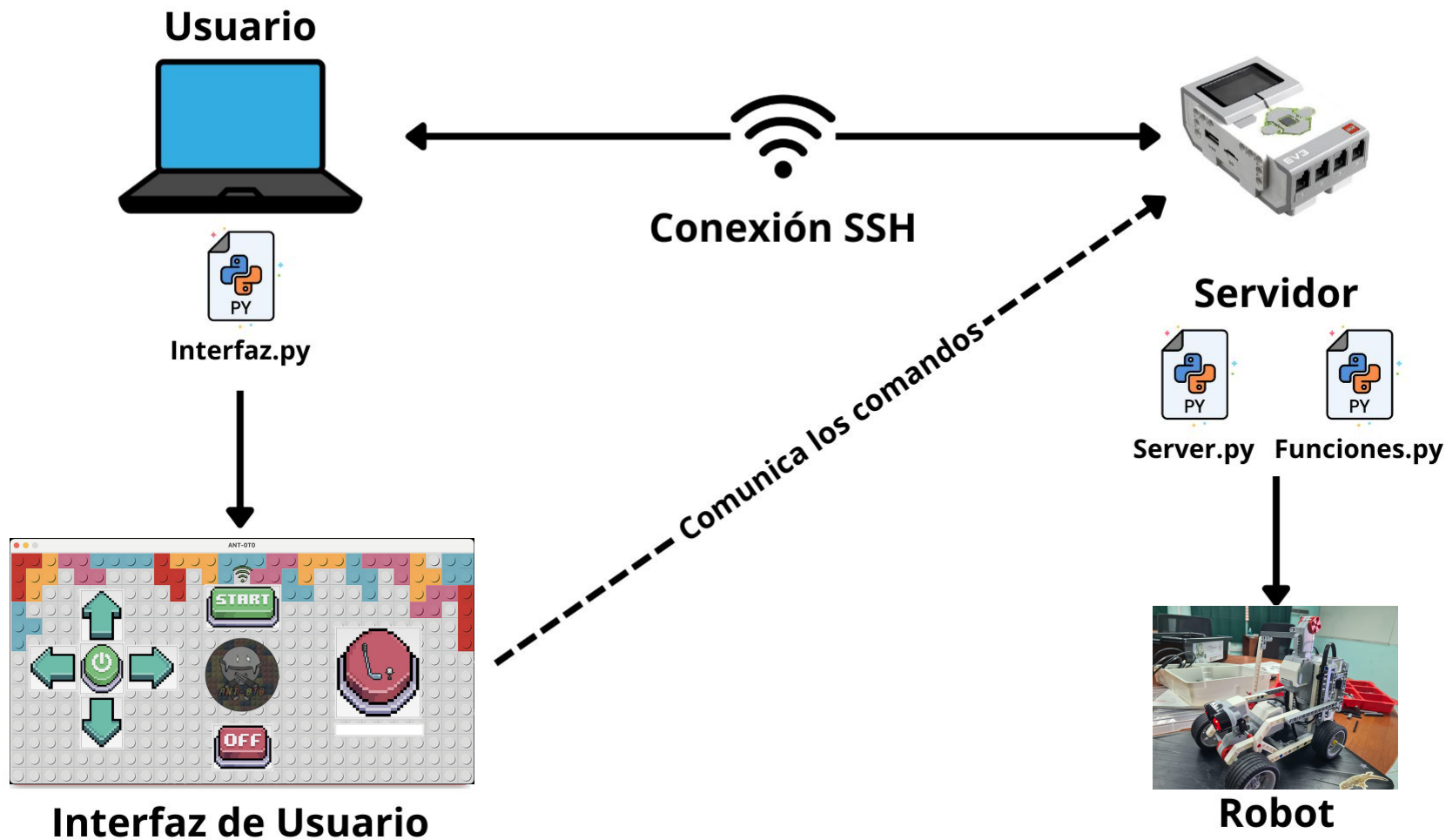
Instalar el servidor y las funciones al sistema interno del robot.

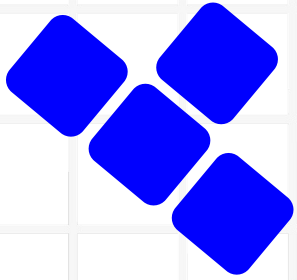
Implementar la dirección IP del robot.

Ejecutar el servidor dentro del robot.

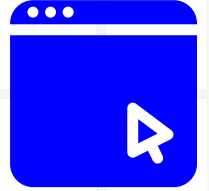
Ejecutar la interfaz donde se envían instrucciones remotas.





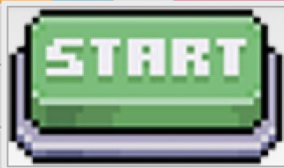


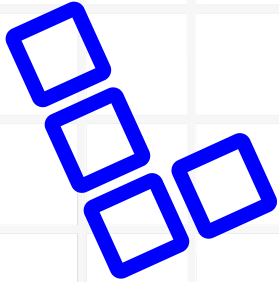
04



INTERFAZ

ANT-0T0





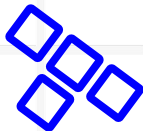
05

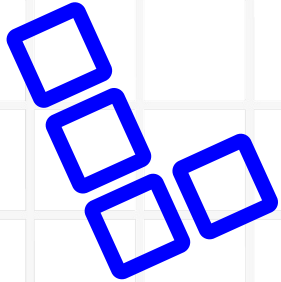


COSTO TOTAL

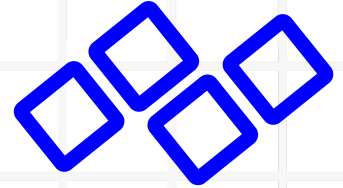


Descripción	Total (CLP)
Software	\$34.950
Hardware	\$3.628.500
Personal	\$5.760.000
Costo total	\$9.423.450





06



CONCLUSION

Conclusión

El proyecto del robot LEGO fue una fascinante fusión entre la mecánica clásica y la programación en Python, empleando diversos conocimientos adquiridos a lo largo de los semestres anteriores, como la utilización del lenguaje de programación Python y sus diversas bibliotecas, la utilización de la matemática para la elaboración del tiro parabólico entre otros muchos aspectos. A lo largo del proceso, experimentamos rotación de roles, desafíos técnicos intrigantes y obstáculos de gestión. Superamos dificultades, desde ajustes mecánicos precisos hasta integrar bibliotecas en el código Python, fortaleciendo habilidades técnicas y resolución de problemas. La planificación meticulosa y la comunicación clara fueron fundamentales para minimizar contratiempos, y aprendimos a adaptarnos ágilmente a cambios inesperados. El resultado fue un robot preciso y valiosas lecciones que trascienden la integración entre mecánica, programación y gestión de proyectos.

**Gracias por su
atención**

