

# PROYECTO: "WHEATLEY ROBOTICS"

**Integrantes:**  
Renato Almeyda  
Martin Castillo  
Adiel Espinoza  
Nicolás Zarzuri

# Contenido

1. Introducción.

2. Objetivos.

3. Organización del equipo.

4. Arquitectura.

5. Interfaz de usuario.

6. Construcción del robot.

7. Costos.

8. Conclusión.



# INTRODUCCIÓN

En esta presentación se mostrará el proceso de elaboración del proyecto a base del robot Lego MindStorms ev3 "Wheatley Robotics", pasando por la organización del equipo, las fases del proyecto y los resultados que tuvimos durante el semestre.

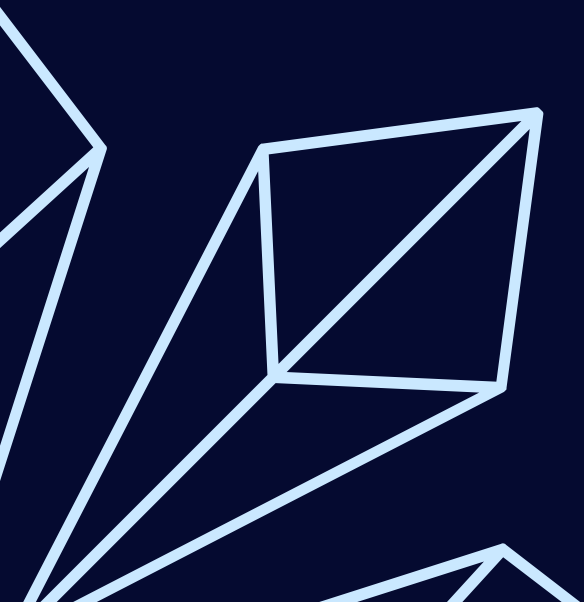
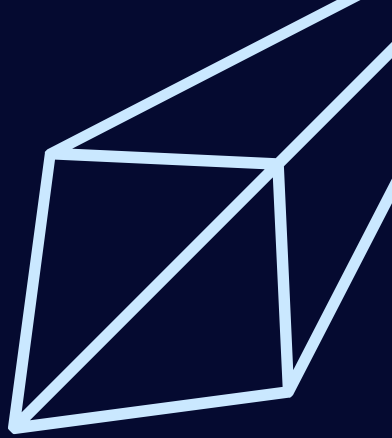
# OBJETIVOS

## OBJETIVO GENERAL

Construir y programar un robot con Lego Mindstorms Ev3 capaz de levantar una pelota, desplazarla y dejarla en el suelo nuevamente a través de una interfaz de usuario.

## OBJETIVOS ESPECIFICOS

- Desarrollar un robot desde la problemática entregada.
- Comprender la conectividad que necesita el robot para ser controlado.
- Diseñar soluciones eficientes para la problemática entregada.
- Utilizar la librería Tkinter de Python para crear una GUI fácil de usar.



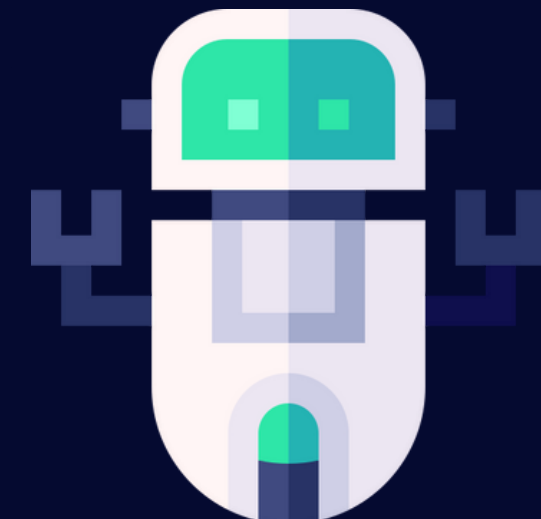
# ORGANIZACIÓN DEL PERSONAL

ROL	RESPONSABLE
Jefe de grupo	Martín Castillo
Ensamblador	Nicolás Zarzuri
Programadores	Renato Almeyda, Adiel Espinoza
Documentador	Martín Castillo
Diseñador	Martín Castillo

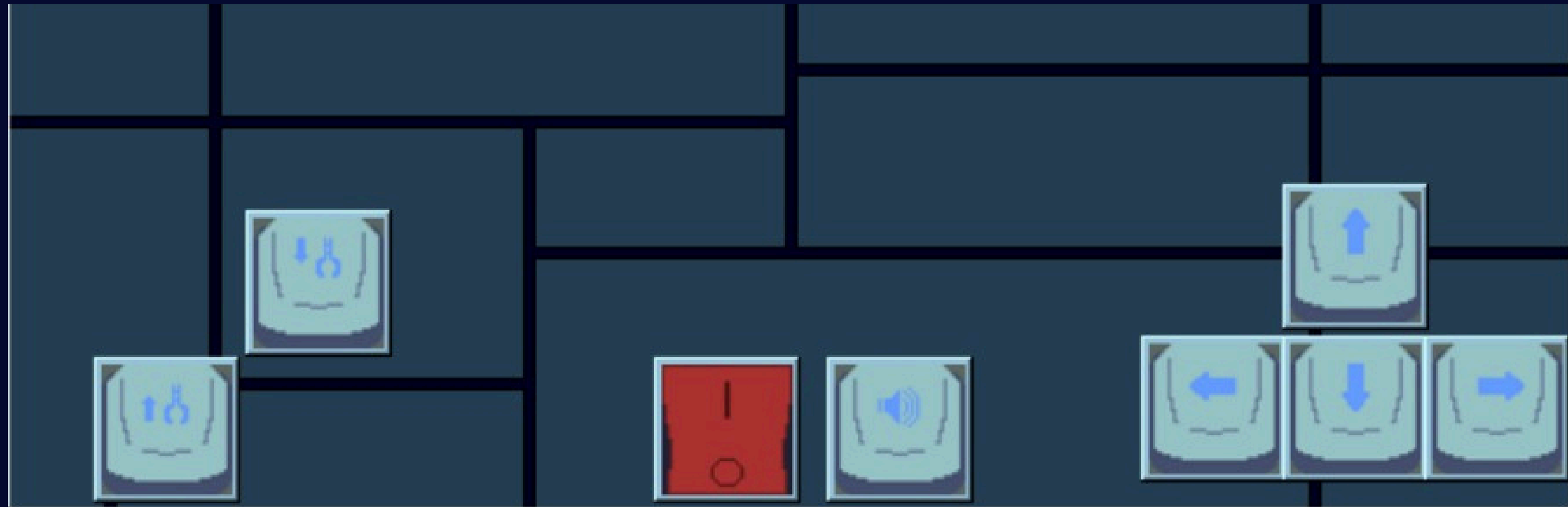
# ARQUITECTURA



- Conexión remota a un servidor.
- Input desde una interfaz de usuario.



# INTERFAZ DE USUARIO

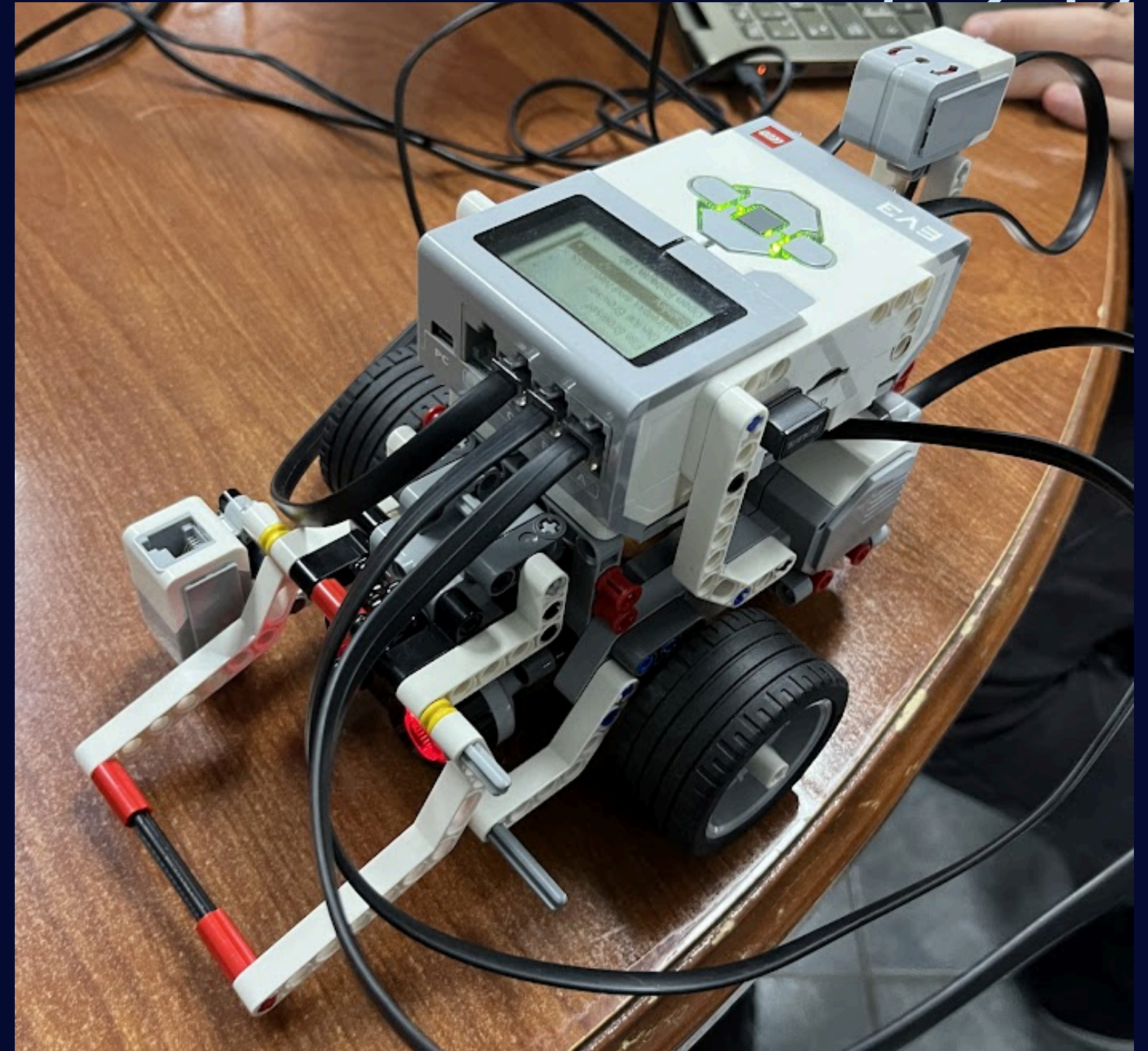
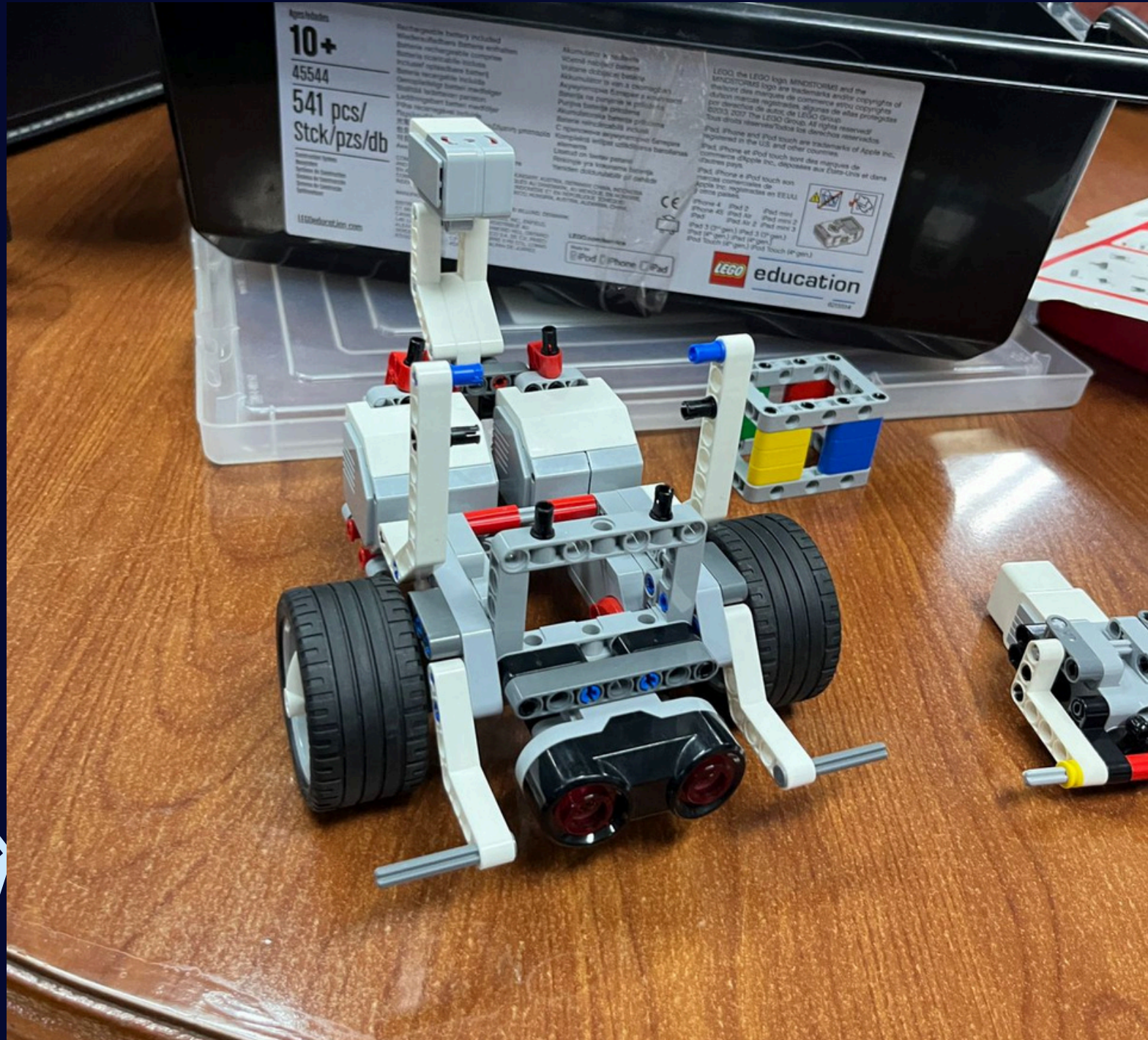


Elevar y bajar la garra

Encendido y apagado

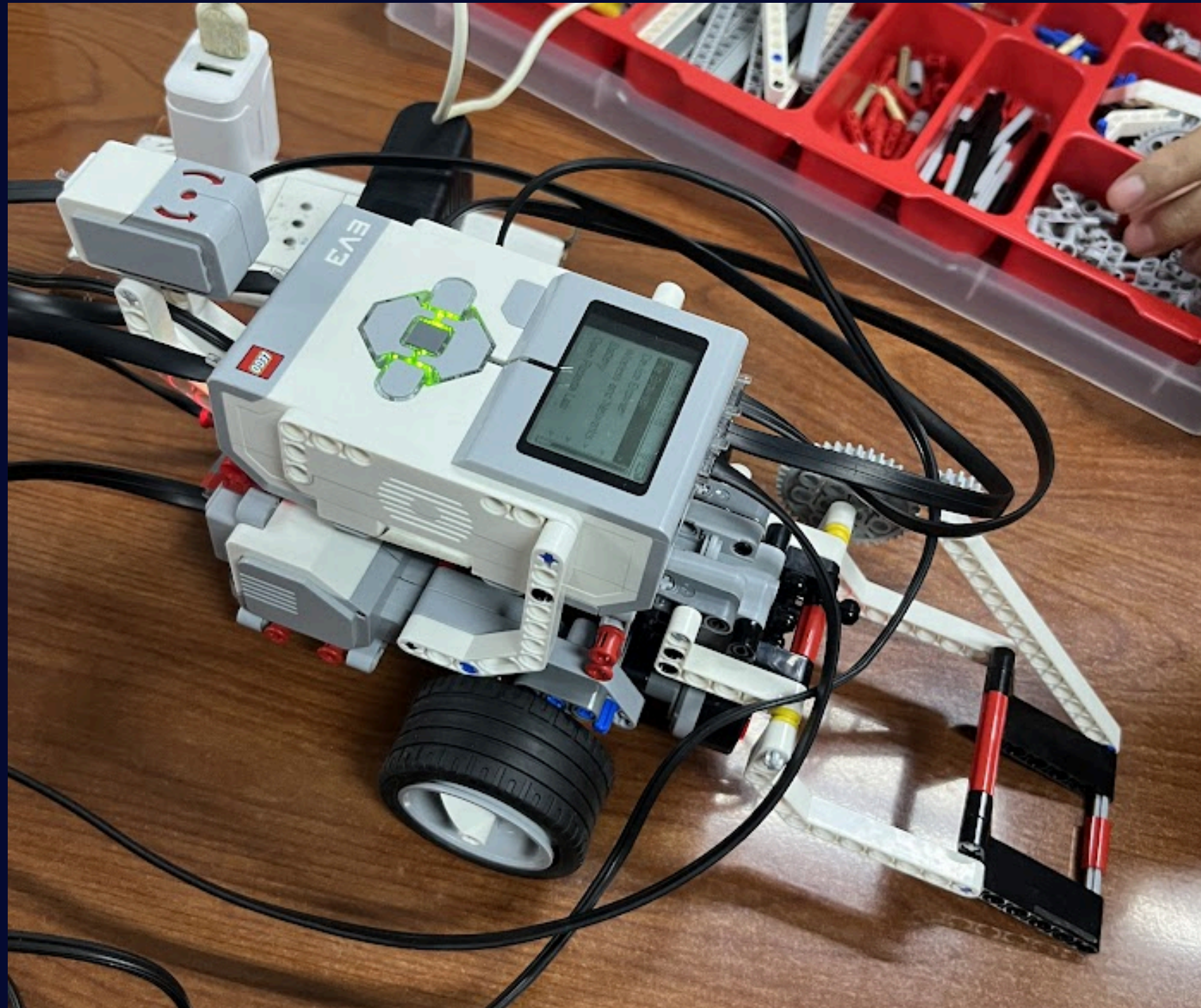
Controles de movimiento

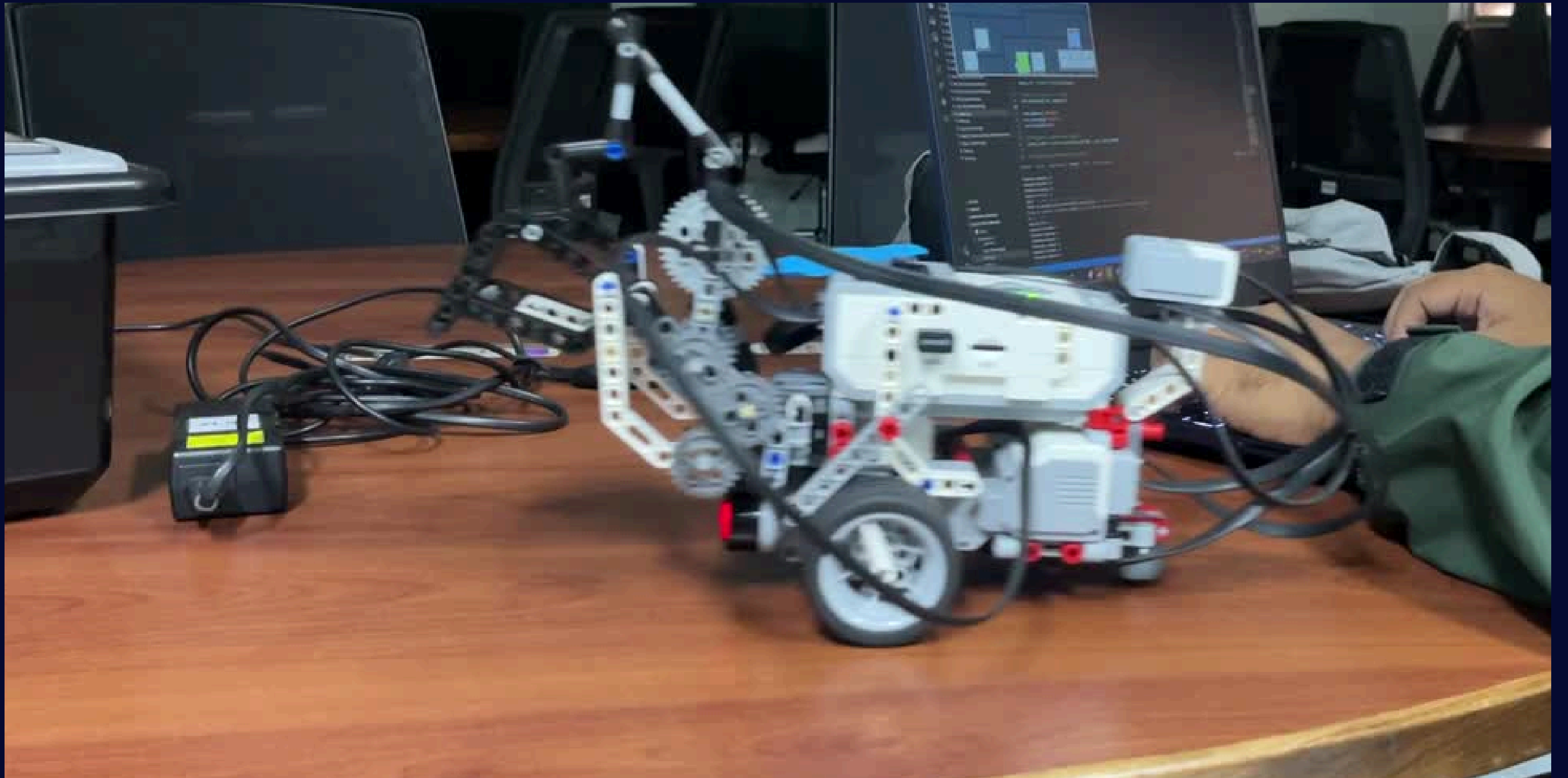
# CONSTRUCCIÓN DEL ROBOT





# CONSTRUCCIÓN DEL ROBOT







# COSTOS

TIPO DE COSTO	COSTO
Hardware	\$ 3.341.990
Software	\$ 0
Empleados	\$ 4.765.000
Total:	\$ 8.106.990



**CONCLUSIÓN**