



UNIVERSIDAD DE TARAPACÁ
Universidad del Estado

Facultad de Ingeniería

Departamento de Ingeniería en Computación e Informática



Brazo Robótico de Lego

Autores: Eduardo Suaña
Dylan Calderon
Matias Agriano
Benjamin Sucso

Curso: Proyecto I
Profesor: Baris Nikolai Klobertanz Quiroz

Historial de Cambios

Fecha	Versión	Descripción	Autor(es)
09/10/2025	1.0	Creación del documento base del proyecto.	Matías Agriano
09/10/2025	1.1	Agregado de introducción, objetivos y especificación del problema. Inclusión de roles del equipo y métodos de comunicación.	Matías Agriano Eduardo Suaña Benjamín Sucso
10/10/2025	1.2	Desarrollo de la planificación de actividades y Carta Gantt.	Dylan Calderon
11/10/2025	1.3	Incorporación de la gestión de riesgos y planificación de recursos.	Dylan Calderon Benjamín Sucso
13/10/2025	1.4	Redacción del apartado de hardware y software utilizados.	Eduardo Suaña
16/10/2025	1.5	Agregado de costos estimados.	Benjamín Sucso
17/10/2025	1.6	Redacción de la conclusión y revisión general del informe.	Dylan Calderon Matías Agriano Benjamin Sucso
17/10/2025	1.7	Correcciones en referencias, precios y riesgos	Eduardo Suaña Matias Agriano Benjamin Sucso

Tabla de Contenidos

1. Panel general	4
1.1. Introducción	4
1.2. Especificación del Problema	4
1.3. Objetivos	5
1.3.2. Objetivos específicos	5
1.4. Restricciones	6
1.5. Entregables	6
2. Organización del personal	7
2.1 Descripción de los roles	7
2.2 Personal que cumplira los roles	8
2.3 Metodos de comunicacion	8
3. Planificación del Proyecto	9
3.1 Actividades	9
3.2 Carta Gantt	10
3.3 Gestión de riesgos	10
4. Planificación de los recursos	11
4.1 Hardware	11
4.2 Software	12
4.3 Costos	12
4.4 Conclusión	13

1. Panel general

1.1. Introducción

En este proyecto se trabajó en la construcción y programación de un brazo de grúa con garra utilizando el kit LEGO Spike Prime y otras extensiones. La idea principal fue crear un robot capaz de levantar y mover objetos de forma controlada, combinando el armado físico con la programación en Python para dar movimiento y funcionalidad al sistema.

Durante el desarrollo del proyecto, el grupo aprendió a utilizar la programación para dar funcionamiento al robot, comprendiendo cómo el código permite coordinar las distintas partes del sistema.

Este proyecto no solo permitió aplicar los conocimientos teóricos vistos en clases, sino también desarrollar habilidades prácticas y de trabajo en equipo. Además, ayudó a comprender cómo la robótica y la automatización pueden facilitar tareas que en la vida real requieren precisión y seguridad, demostrando el potencial de estas tecnologías en distintos ámbitos de la ingeniería.

1.2. Especificación del Problema

El problema identificado se relaciona con la necesidad de reducir la exposición de los trabajadores a condiciones peligrosas durante las jornadas mineras subterráneas. En los procesos de carga y manipulación de material, los operarios enfrentan riesgos físicos y ambientales que pueden afectar su seguridad y salud.

Ante esta situación, se requiere el desarrollo de una herramienta robótica que incorpore tecnologías como la teleoperación, la automatización y la robótica, con el propósito de mejorar la productividad, reducir los costos operativos, optimizar los procesos y, principalmente, minimizar los riesgos humanos asociados a las labores mineras.

1.3. Objetivos

1.3.1. Objetivo General

Diseñar, construir y programar un sistema de brazo robótico con el kit LEGO Spike Prime, controlado a distancia mediante una interfaz de teleoperación, con el propósito de demostrar la manipulación remota y segura de materiales fragmentados y minerales, mejorando la eficiencia y reduciendo la exposición a riesgos en un entorno simulado de faena minera u otro entorno.

1.3.2. Objetivos específicos

- Seleccionar y construir el diseño del robot con las piezas del Set de Lego Spike Prime.
- Realizar investigación y las pruebas necesarias para el desarrollo del software del Robot.
- Profundizar en el funcionamiento del Set de Lego Spike Prime.
- Implementar el código en MicroPython que controle los motores y sensores del Robot.
- Programar la interfaz para controlar las funciones del robot mediante conexión remota.
- Diseñar una interfaz que represente un control remoto para el manejo del robot.
- Documentar el progreso del desarrollo del Robot mediante Bitácoras semanales.

1.4. Restricciones

- Límites de piezas del Set de Lego.
- Límite de tiempo en el desarrollo del robot.
- Límite de integrantes.
- Se debe utilizar Github para el registro de la codificación del robot.
- Se debe emplear RedMine para documentar y planificar la Carta Gantt y bitácoras.
- Disponibilidad del robot para su programación y manipulación.
- Disponibilidad de una red inalámbrica estable para el avance del proyecto.

1.5. Entregables

- Informe Inicial: Documento que describe la planificación del proyecto.
- Informe Final: Documento que describe los resultados del proyecto.
- Presentación oral del proyecto: Presentación que expone el proceso del proyecto hacia los clientes.
- Código base del cliente y servidor : Repositorio en el que se almacena el código utilizado en el proyecto.
- Carta Gantt: Documento que planifica las actividades que se realizarán durante todo el proyecto.
- Bitácoras: Documentos que registran las actividades realizadas en un periodo semanal.

2. Organización del personal

2.1 Descripción de los roles

Jefe de proyecto

Responsabilidades:

- Coordina el equipo, establece metas y plazos.
- Asegurar que todos los miembros del equipo estén alineados y cumplan sus tareas.
- Comunica avances y problemas al profesor.

Constructor:

Responsabilidades:

- Construye el robot o estructura con las piezas de Lego Spike.
- Asegura que el diseño sea funcional y estable.
- Propone modificaciones para mejorar el diseño o funciones.

Diseñador:

Responsabilidades:

- Crea y desarrolla el diseño visual y estructural del robot, priorizando la funcionalidad y la estética.
- Planifica la distribución de las piezas y componentes para optimizar el equilibrio y el rendimiento.
- Colabora con el constructor y el programador para asegurar que el diseño sea compatible con la programación y la construcción física.

Programador:**Responsabilidades:**

- Programar el comportamiento del robot usando el Software de LEGO Spike (python).
- Depura y ajusta el código para lograr la funcionalidad deseada.

Documentador:**Responsabilidades:**

- Documenta todo el proceso: pasos, problemas, soluciones y resultados
- Prepara informes, carta ganntt, bitácora del proyecto y presentaciones.

2.2 Personal que cumplira los roles

Rol	Responsable
Jefe de proyecto	Eduardo Suaña
Programador	Matias Agriano
Diseñador	Benjamin Sucso
Constructor	Eduardo Suaña
Documentador	Dylan Calderon

2.3 Metodos de comunicacion

El medio de comunicación que utilizaremos será Whatsapp, que es una herramienta para la comunicación rápida y constante entre los integrantes del equipo. A través de este medio compartiremos recordatorios, fotos del proceso, dudas, archivos y actualizaciones del trabajo. Su uso permite mantenernos conectados en todo momento, incluso fuera del horario de clases.

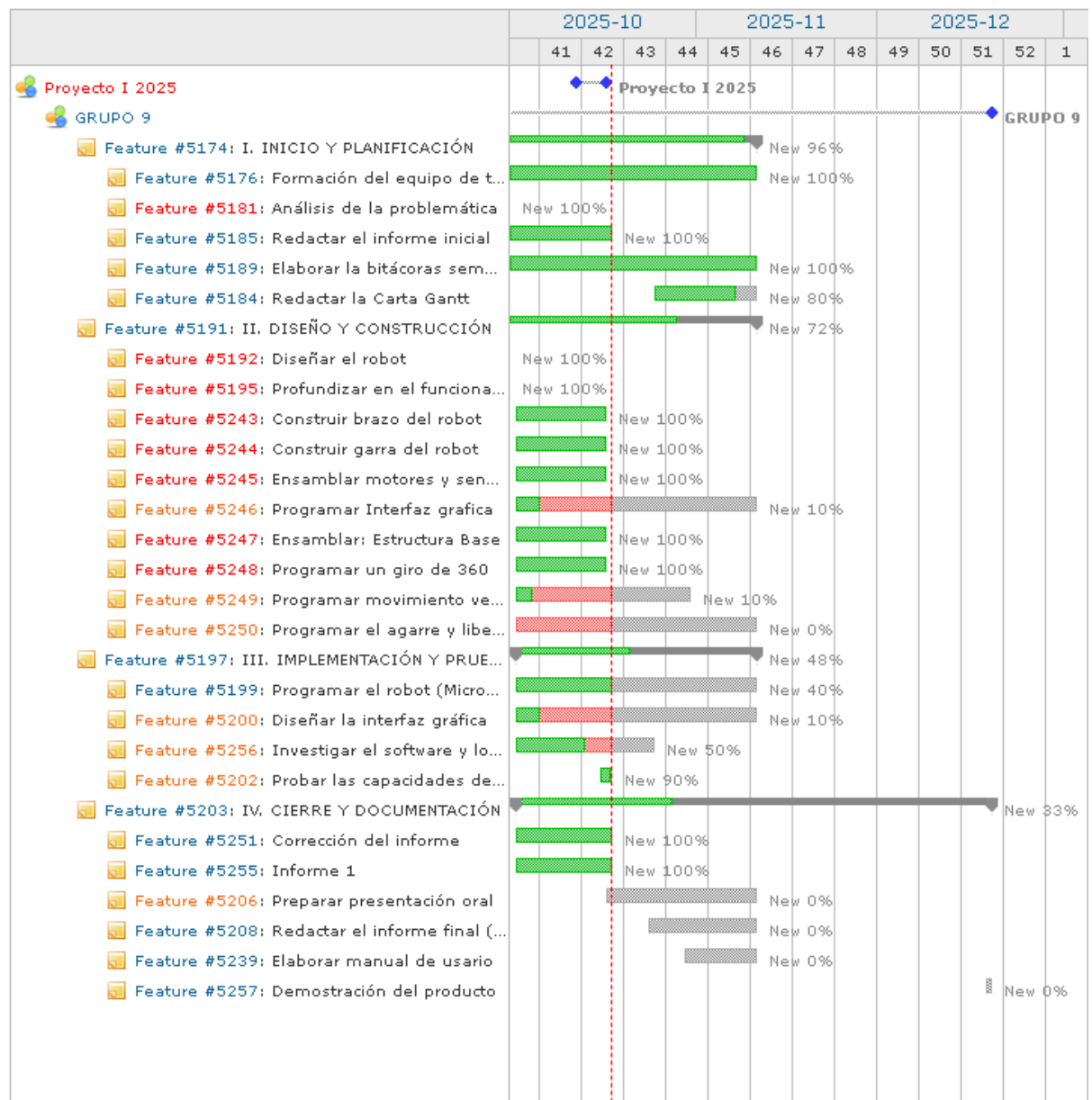
3. Planificación del Proyecto

3.1 Actividades

Nombre	Descripción	Responsables
Formación del equipo de trabajo	Definir roles: Jefe del proyecto, diseñador/constructor, programador, documentador.	Matias Agriano Dylan Calderon Eduardo Suaña Benjamin Sucso
Análisis de la problemática	Definir el objetivo del proyecto y posibles soluciones.	Eduardo Suaña
Diseñar el robot	Planificar la estructura del robot: forma, piezas necesarias y funciones	Benjamin Sucso
Ensamblar el robot	Armado del robot por el constructor o en conjunto. Ensamblaje de motores, sensores y piezas claves.	Eduardo Suaña
Programar el robot	Crear el código que permita al robot moverse y ejecutar sus tareas.	Matias Agriano
Probar las capacidades del robot	Verificar que el robot cumpla con las funciones requeridas, identificar errores o fallos en la estructura o programación.	Eduardo Suaña
Elaborar la bitácoras semanales	Registrar cada sesión de trabajo.	Dylan Calderon
Redactar la Carta Gantt	Organizar todas las actividades del proyecto con fechas y	Eduardo Suaña Dylan Calderon

	responsables.	
Redactar el informe	Redactar un documento que resume todo el desarrollo del proyecto. Incluye planificación, los roles, las actividades, los medios de comunicación, bitácora y resultados.	Dylan Calderon Benjamin Sucso Matias Agriano Eduardo Suaña
Preparar presentación oral	Diseñar una presentación clara y visual para explicar el proyecto.	Benjamin Sucso
Diseñar la interfaz gráfica	Diseñar y programar la interfaz gráfica que sirva de control manual.	Matias Agriano Benjamin Sucso

3.2 Carta Gantt



3.3 Gestión de riesgos

Durante el proyecto se identificaron algunos riesgos que podrían afectar el desarrollo del trabajo. A continuación, se describen los principales riesgos detectados, nivel de impacto y las medidas que tomamos para prevenirlos o solucionarlos:

Riesgo identificado	Nivel de impacto (bajo / medio / alto)	Medida preventiva / Solución
Limitación de piezas del set LEGO	Bajo	Planificar bien el diseño antes de construir y adaptar el modelo según las piezas disponibles.
Cambios de actividades en horarios destinados al proyecto.	Bajo	Acordar reuniones y horas extraordinarias.
Abandono de personal	Alto	Redefinir roles, ofrecer ayuda mutua para tratar de prevenir.
Mal funcionamiento o desempeño del robot	Alto	Volver a la fase de diseño teniendo en cuenta las complicaciones.

4. Planificación de los recursos

4.1 Hardware

Para el desarrollo del proyecto se utilizó el kit LEGO Spike Prime, que incluye una variedad de componentes que permiten construir y controlar sistemas robóticos. A continuación, se detallan los principales elementos de hardware empleados en la construcción del brazo de grúa con garra:

- Hub LEGO Spike Prime: Es el cerebro del robot. Contiene un microcontrolador que ejecuta el código programado en Python y coordina las acciones de los motores y sensores.
- Motores grandes y medianos: Se utilizaron para generar el movimiento del brazo y de la garra.
- Cables de conexión: Permiten la comunicación entre el Hub y los diferentes motores y sensores, garantizando el correcto flujo de datos y energía.
- Estructura de piezas LEGO : Conformada por vigas, ejes, conectores y engranajes, utilizada para construir la base y el mecanismo articulado del brazo de grúa.
- Computador personal (PC): Se utilizó para programar el robot, cargar el código en el Hub y realizar las pruebas de funcionamiento.

4.2 Software

Para el desarrollo del proyecto se optó por utilizar software gratuito, para documentar el proceso, comunicarnos y programar el control del kit LEGO Spike Prime. Los principales elementos de software empleados fueron:

- Entorno de programación LEGO Spike App: Es la plataforma oficial de LEGO Spike, que permite crear, cargar y ejecutar programas en el Hub del robot. Ofrece un entorno visual y también la opción de programar en Python (MicroPython).
- Python: Se utilizó como lenguaje de programación para controlar los motores, sensores y la lógica de movimiento del brazo y la garra.
- Control de versiones y almacenamiento de código: El código se guardó en el computador personal y en plataformas de respaldo (por ejemplo, Google Drive), asegurando que no se pierda información y permitiendo mantener un historial de cambios.
- Software de comunicación: La conexión entre el Hub y el computador se realizó mediante Bluetooth o USB, permitiendo cargar el código, ejecutar pruebas y depurar errores en tiempo real.

4.3 Costos

Hardware	Precio
Galaxy Tab S9 FE	\$579.991
Lenovo IdeaPad 5 15ITL05	\$799.990
Lego Education SPIKE PRIME Set	\$555.000
Lenovo V14 G2 ALC (x2)	\$1.598.000
Lego Set de expansión (45680)	\$174.000
Total	\$3.706.981

Personal	Horas	Horas extra	Sueldo/hora
Jefe de proyecto	58	10	\$28.000
Programador	58	10	\$24.000
Diseñador	58	10	\$23.000
Ensamblador	58	10	\$24.000
Documentador	58	10	\$23.000
Total	-	-	\$8.296.000

Costo Total	Precio
Hardware	\$3.706.981
Software	\$0
Personal	\$8.296.000
Total	\$12.002.981

4.4 Conclusión

Hasta este momento, logramos planificar la solución al problema de manipulación de material de manera segura, familiarizándonos con el kit LEGO Spike Prime.

Durante el desarrollo, se adquirieron conocimientos prácticos sobre cómo se pueden coordinar las distintas partes del robot y hacer que funcione correctamente.

En conclusión, el proyecto avanzará en la dirección planeada gracias a la planificación realizada en esta fase.

Referencias

Opcstore. (s. f.). Notebook Lenovo V14 G2 ALC Ryzen 5 8GB SSD 512GB

14"

HD

W10

Pro.

<https://opcstore.cl/products/notebook-lenovo-v14-alc-8gb-ssd-512gb-14-hd-w10-pro?srsId=AfmBOoolBpYmDwqtouzl-KzZKBEM51Ze0ppGC6v71xVEH3puzvnzHroH>

SAMSUNG Samsung Galaxy Tab S9 FE 256GB | Falabella.com. (s. f.).

Falabella.

<https://www.falabella.com/falabella-cl/product/132630394/Samsung-Galaxy-Tab-S9-FE-256GB/132630395>

SmartDeal.cl. (2023, 14 junio). Notebook Lenovo IdeaPad 5 15iTL05 / Intel

Core i7 / 512GB SSD / 12GB Ram / 15" FHD | SmartDeal.cl.

<https://www.smartdeal.cl/producto/notebook-lenovo-ideapad-5-15itl05-intel-core-i7-512gb-ssd-12gb-ram-15-fhd/?srsId=AfmBOopOpTB92IHwF1eQ4TYF9NUtbATMwByTw1JR5bGxvYxNU9kAZ1Nb>

The LEGO® Group. (s. f.-c). The LEGO® Group.

<https://www.lego.com/es-es/product/lego-education-spike-prime-expansion-set-45681>

The LEGO® Group. (s. f.-d). The LEGO® Group.

<https://www.lego.com/es-es/product/lego-education-spike-prime-set-45678>