

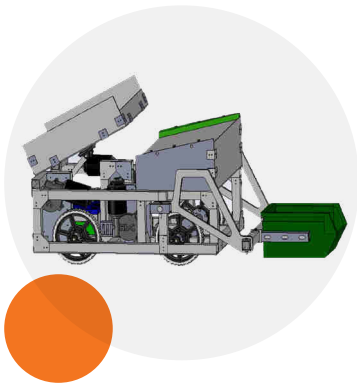
# Zabor robota

Ingeniaritza mekanikoa, 3. maila

**ERRONKA** Karga bat jaso, garraiatu eta deskargatzeko gai den robot baten diseinua, optimizazioa, fabrikazioa eta automatizazioa

## Prozesua

1 // Diseinua ..... 2 // Diseinuaren analisia ..... 3 // Fabrikazioa .....



### Hurrengo atalak aztertu dira

#### • Análisi estatikoa

Piezen kasuan, aurreko ardatzaren, besoen eta deskarga mekanismoaren segurtasun faktoreak neurtuz.

Pieza	Segurtasun faktorea
Aurreko ardatza	2,5
Besoak	11
Deskarga mekanismoa	4,5

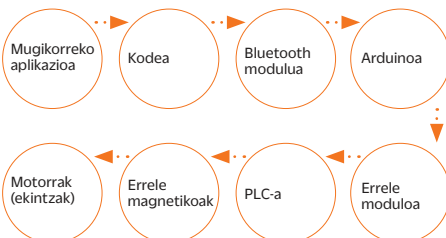
#### • Neke analisia

Ardatzaren bizitza zenbatekoa izan daitekeen kalkulatzeko.



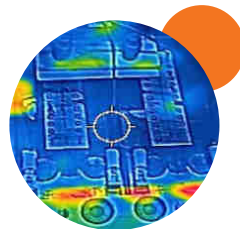
### 4 // Automatizazioa .....

Robotaren kontrola manuala zein ziklo automatizatuta eman daitekeen izan dadin robotak automatizatu da, elementuen arteko komunikazioa bermatuz eta mugikorrek aplikazioa bat sortuz.



### 5 // Hobekuntzak .....

Jarraian, hobekuntzak planteatu dira. Batetik, zilindro hidraulikoen inplementazioa jasotze eta deskarga mekanismoetan, eta bestetik, analisi termiko bat egin da baterien, erreleen eta motorrek gainazaleko tenperaturak murrizteko.



### 6 // Birmanufakturaketa

Azkenik txasisaren manufakturaketa gauzatu da eta robotaren produkzioak ingurunean izango duen eraginaren azterketa bat egin da, hondakinen murrizketa eragiteko asmoz.



## Emaitza

