

2012 – Desarrollo tecnológico: Controlador robótico.

Realizado para la empresa NP Integradores. Maipú. Mendoza.

Sistema modular de arquitectura jerárquica con DSP con salidas para control bajo protocolo abierto y/o mando directo de pulsos de múltiples ejes. Incorpora control continuo de la trayectoria y supervisión de parámetros de todo el sistema (aceleraciones, corrientes, temperatura, lazos de control, E/S etc).

Generación de funciones analíticas 3D en el espacio de tareas (recta, arco de círculo, parábolas, sinusoides, trascendentales, etc.

Programación por órdenes simples secuenciales. Rutinas prediseñadas ajustables a la necesidad de paletizado / despaletizado. Interfaz de programación general a través de USB.

Integración con equipos de Control y/o Inspección (Camaras, Sensores, PLC, etc...).

Tiempo de ejecución:

- Etapa 1: 12 meses.
- Etapa 2: 12 meses.

Resultados obtenidos:

- Primer Premio Mendoza Innova 2013, categoría Mendoza Emprende, como proyecto "RPE4-1 Robot paralelo de ejes lineales".
- Premio Innovar 2012 en el área Robótica como proyecto ID 13009: "Robot paletizador de alta velocidad"
- Premio Innovar 2011 en el área Robótica como proyecto ID 9719: "Robot paralelo de ejes lineales con control continuo de trayectoria por DSP mediante protocolo CANopen".