

# Robot de Limpieza

**AUTOR/ES:** Juan Ignacio Raposo García, Nicolás de Oliveira y Francisco Cabezas Santafé.

**BLOQUE TEMÁTICO:** Robótica

**NIVEL EDUCATIVO:** 1bach D

**COORDINADOR:** Pilar Mallo (03/2023)

**RESUMEN:** Nuestro robot de limpieza estará programado para que cuando se encienda empiece a limpiar y cuando termine de un pitido para señalar que ha finalizado, el robot va a estar formado por un esqueleto de piezas mecano, se moverá gracias a unas ruedas que tendrán una velocidad limitada por unos sensores de velocidad, su función será muy parecida a la de un roomba pero este robot limpia las paredes, como el roomba, este también tendrá un sensor de proximidad que, al estar lo suficientemente cerca, se activará un brazo con el cual limpiará toda la pared en un ángulo de 180 grados gracias a un servomotor, que también estarán presentes para el movimiento de las ruedas, para alcanzar mayor altura, tendrá un sistema de piñón cremallera en el torso, el robot está controlado por una placa base Arduino ya que es fácil de programar, todo el robot estará alimentado por una batería de níquel e hidruro metálico