

RESUMEN

El presente proyecto se enfoca en la descripción de la operación y control de manera remota del brazo robótico “ROBOTIC ARM EDGE”, utilizando la tecnología wireless como medio de comunicación inalámbrica entre el operario y el brazo robótico. Además de la utilización de herramientas que están actualmente al alcance de cualquier persona como es un dispositivo android, teniendo como opción la posibilidad de manipular el movimiento del brazo robótico de manera táctil en el dispositivo móvil por medio de un HMI diseñado con la aplicación TouchOSC, a la vez que también se puede usar los sensores de posición específicamente el acelerómetro del sistema para realizar similar efecto, como segundo terminal de operación se tiene el computador en el cual se diseño un HMI en una plataforma java, dichos dispositivos se comunicaran remotamente con el módulo MINICORE RCM5600W el cual es el controlador del brazo robótico y posee estándar wi-fi.

Palabras clave:

- Robótica
- Wireless
- RCM5600W
- Java
- TouchOSC