

1. GAIA SARRERA

ROBOTIKA

GAI ZERRENDA

- ▶ ROBOTIKA.SARRERA
- ▶ SAILKAPENA
- ▶ ROBOTIKAREN ESTADISTIKAK
- ▶ SCORBOT

ROBOTIKA.SARRERA

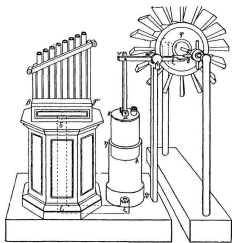
DEFINIZIOA

Robot Industries Association (RIA) arabera: Maneiatzaile multifuntzionala eta birprogramagarria, programatutako ibilbide aldakorrak jarraituz materiak, tresnak edo lanabes bereziak mugitzeko kapaz dena.

AURREKARIAK

Grezia

Alexandriako Heronen
Automata (k.o. 85 urtea)



BY-SA lizentziarekin argitaratua

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Heron's_Windwheel.jpg

Erdi Aroa

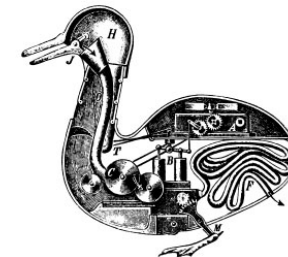
Alberto Magnoren
Burdinazko gizona
(1204- 1282)

Errenazimendua

Leonardo da Vinciren
Lehioi mekanikoa (1499)

XVIII mendea

Vaucanson ahatea 1738,



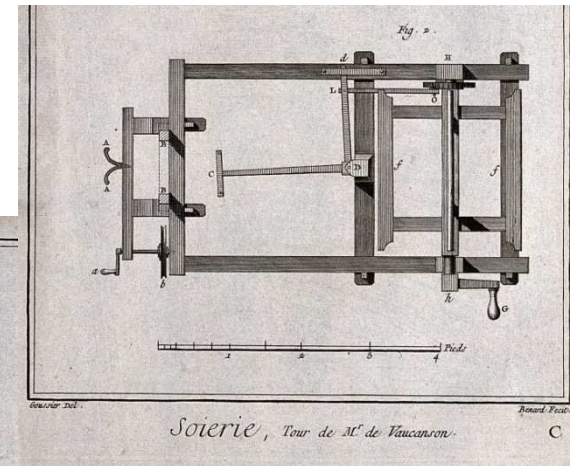
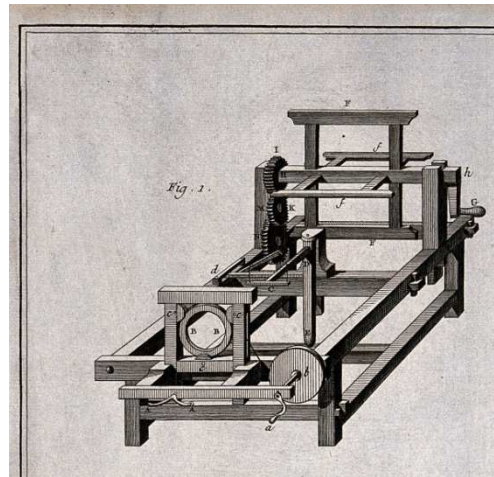
BY-SA lizentziarekin argitaratua

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Duck_of_Vaucanson.jpg?uselang=es

ROBOTIKA.SARRERA

XIX mendea

Jacquard ehundegia (1801) lehenengo kontrol-sistema

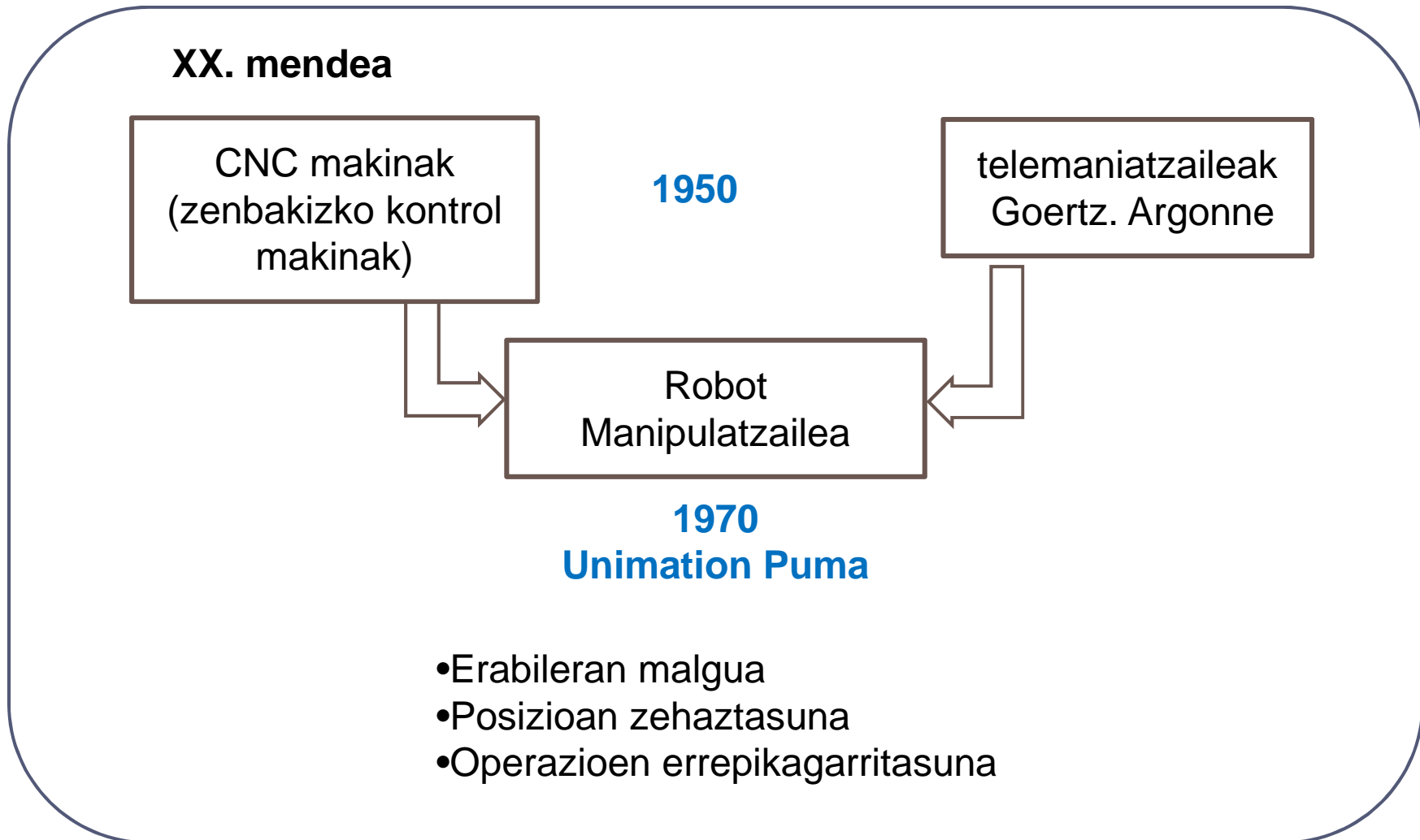


BY-SA lizentziarekin argitaratua

[https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Textiles;_silk_weaving_\(top\),_and_the_equipment_used_\(below\)_Wellcome_V0024107ER.jpg](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Textiles;_silk_weaving_(top),_and_the_equipment_used_(below)_Wellcome_V0024107ER.jpg)

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Jacquard_loom_cards.jpg?uselang=es

ROBOTIKA.SARRERA



ROBOTIKA.SARRERA

XX. mendea

Robotikaren erabilera eremu ez industrialetan (espazioa, medikuntza, hasialdia)



https://en.wikipedia.org/wiki/File:Mars_Science_Laboratory_Curiosity_rover.jpg



https://commons.wikimedia.org/wiki/File:IRobot_Roomba_780.jpg

BY- SA lizentziagatik argitaratutako irudiak

XX. mendea

Giza itxura robota eta zientzia fikzioa



https://commons.wikimedia.org/wiki/File:R2D2_%2822213548240%29.jpg

R2D2 ,BY- SA lizentziagatik argitaratua

SAILKAPENA

Belaunaldiaren arabera

1. Belaunaldia

Sekuentzialki errepikatzen du programatutako zeregina. Ez ditu kontutan hartzen inguruaren aldaketak.

2. Belaunaldia

Inguruko informazio mugatu bat izaten dute eta horren arabera akzio desberdinak egiten ditu. Kokatzeko, sailkatzeko gai dira (ikusmena) eta baita ere esfortzuak detektatzen dituzte.

3. Belaunaldia

Programazioa lengoia natural baten bitartez egiten da. Zeregin automatikoen plangintza egiteko ahalmena daukate.

SAILKAPENA:

Ezaugarri funtzionalen arabera

Robot Industrialia

Robot maneiatailea, materialak mugitzeko edo beste ekintza bereziak egiteko diseinatua.

Robot Mugikorra

Plataforma mugikor (lurra, airea edo ura) baten gainean kokatuta dagoen robota.

Robot adimendua

Edozein ingurunetan mugitzeko eta lan egiteko robota.

Zerbitzurako robota

Zerbitzu baliogarriak garatzeko zuzendutako robota: gizakien laguntzarako, hasialdirako.

Gizaitxurako robota

Giza itxura eta portaera imitatzeko robota.

Kontrol motaren arabera

Sekuentzi kontrolatua:

Mugimenduak ordena berezi baten egiten ditu

Ibilbide jarraia:

Ardatz-multzoa modu kontrolatu baten lan egiten du, ibilbide bat jarraituz.

Moldagarriak:

Ikasketaren bitartez kontrola egiteko funtzioak ditu.

Telegidatuak:

Urrunetik kontrolagarriak.

SAILKAPENA: IFR (International Federation of Robotics)

Ardatz edo askatasun-gradu kopuruaren arabera

3,4,5 edo gehiago

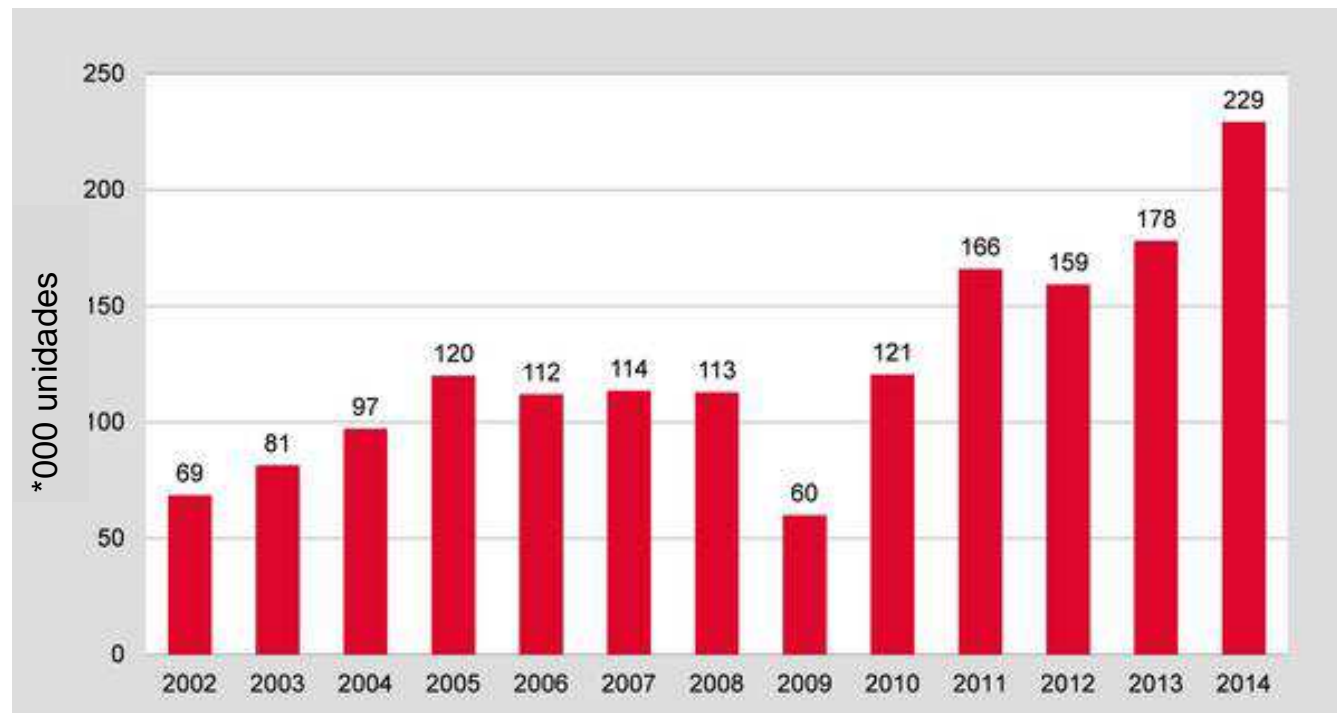
Egitura mekanikoaren arabera

- Kartesiar
- Artikulatua
- Paraleloa
- Esferikoa
- zilindrikoa
- Scara
- Gizaitxurakoa



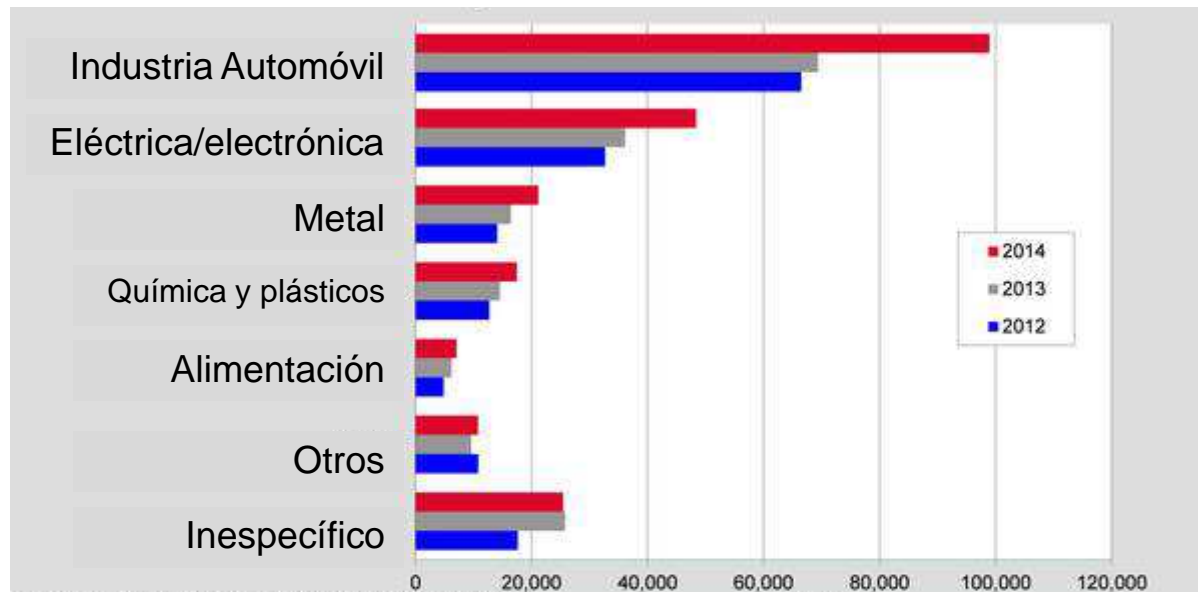
ROBOTIKAREN ESTADISTIKAK

- ▶ Robot industrialen horniketa, IFR(International Federation of Robotics)



ROBOTIKAREN ESTADISTIKAK

- ▶ Robot industrialen horniketa, sektore desberdinetan IFR(International Federation of Robotics)



SCORBOT

Laborategiko robota: Scorbot

