

Control de Posicionamiento de Herramienta para Mecanizado

Responsables: Cristian Clavero javidemendoza@fullzero.com.ar

Marcelo Ibáñez josemibañez@hotmail.com

Diego Yáñez diegoyañez@softhome.net

Síntesis

Realización del control posicionado de una herramienta sobre un tornillo impulsado por un motor eléctrico, que a su vez es controlado por un variador de velocidad. La idea es poder ingresar la cota en la que se debe posicionar la herramienta en una PC y que el sistema a desarrollar controle los elementos existentes para lograr el posicionamiento correcto. El sistema debe lograr producir las posiciones deseadas para realizar estudios con fines didácticos sobre los errores en los servomecanismos por efectos de desgastes en los elementos usados. La etapa que nos compete en el proyecto se refiere a implementar la interfaz necesaria para la captura de datos y acciones de control correspondiente, como así también un software para PC.

Aplicación del proyecto: ya que este proyecto nace de la necesidad puntual de un cliente, su implementación no pretende ser de comercialización masiva, sino presentar un humilde precedente de su sistema de control, para que sirva de base a futuros desarrollos dentro de la industria. Principalmente en centros de estudio sobre monitoreo y control de posicionamiento de más aplicaciones didácticas.