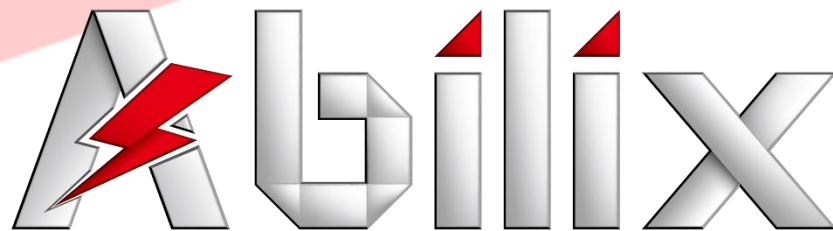
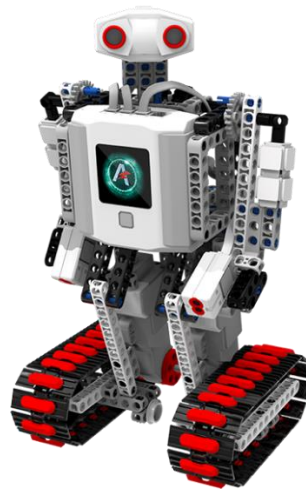


Kit de Robótica



Modelo: Krypton 5



1.-Descripción General

Sistema de aprendizaje intermedio para la robótica controlada inalámbricamente, el cual se ofrece a las Instituciones educativas como una solución completa configurable de acuerdo con sus necesidades por periodo escolar (semestre o año) los elementos materiales y la capacitación a los docentes.

Introduce a los estudiantes a las aplicaciones de la robótica biónica básica, robótica en el campo automotriz, máquinas industriales, humanoides y aplicaciones comerciales, mediante el uso de aplicaciones en dispositivos móviles, tales como Scratch y diagramas de flujo.

2.- Especificaciones de la caja

Dimensiones: 470 X 170 X 335 mm

Peso: 4.6 Kg

Exterior de la caja:



Interior de la caja:



3.- Elementos del kit

- Unidad de Control Lógico Programable (PLC)

El Controlador Lógico Programable (PLC) es el encargado de interpretar el programa realizado por el usuario. Recopila la información del medio ambiente proporcionada por los sensores (distancias, inclinaciones, contacto, intensidad de luz entre otros), la interpreta, procesa el programa y envía órdenes a los actuadores (en qué dirección y a qué velocidad deben girar los motores, sonidos que deba reproducir o luces que deba encender) acorde a lo que dicte el programa que esté ejecutando.

Características principales del PLC:











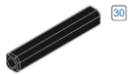
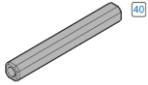

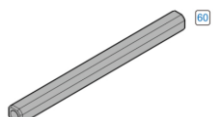
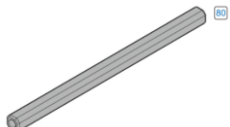
- 7 Puertos de entrada para sensores
- 1 Puerto de entrada para cámara
- 4 Puertos de salida para motores
- Procesador de 4 núcleos Cortex-A7
- Velocidad de procesamiento de 1.3GHz
- Memoria Flash: 1.61 GB
- Memoria RAM: 64KB
- Conectividad inalámbrica vía Wi-Fi y Bluetooth
- Pantalla táctil de 2.3" uni-toque de 720 pixeles
- Actuadores: 2 Bocinas, LED RGB
- Sensores: Giroscopio, Brújula, Micrófono
- Batería recargable: Polímero de Litio
 - Modelo: 21CP6/36/59
 - Voltaje: 7.4V
 - Consumo de corriente: 1500mAh
- Adaptador de Corriente:
 - Modelo: XSG0841000US
 - Entrada: 100-240V, 50/60Hz, 0.6A Max.
 - Salida: 8.4V, 1.0A




















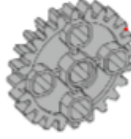

















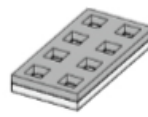







- Piezas de plástico

Las piezas de plástico son utilizadas en el ensamblaje de proyectos, ya sea con fines estructurales, de transferencia de potencia, de energía, de datos o estética.

- Piezas de plástico: 762

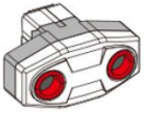

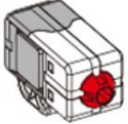

Lista de piezas				
Porous beam Black 30mm x20 	Porous beam Red 30mm x6 	Porous beam Green 30mm x6 	Porous beam Yellow 30mm x6 	Porous beam Blue 30mm x6 
Porous beam 20mm x20 	Porous beam Gray 30mm x20 	Porous beam gray 70mm x25 	Porous beam White 110mm x25 	Axle(20mm) x10 
Axle (30mm) x10 	Axle (40mm) x10 	Axle(50mm) x10 	Axle (60mm) x10 	Axle(80mm) x10 

<p>Coupling (90°) x6</p> 	<p>Mecanum Wheel x 1</p> 	<p>Guide Wheel x4</p> 	<p>Coupling(20mm) x8</p> 	<p>Marble x1</p> 
<p>Bolt(20mm) x120</p> 	<p>Bolt(30mm) x60</p> 	<p>Bolt(15mm) x20</p> 	<p>Axle sleeve x30</p> 	<p>Beam U shape x2</p> 
<p>Middle A connector x4</p> 	<p>Slide bearing x8</p> 	<p>Short bolt(2mm) x10</p> 	<p>Middle L connector x10</p> 	<p>Middle H connector x2</p> 
<p>Porous beam 90° x10</p> 	<p>Porous beam 126.87° x20</p> 	<p>Porous beam 90° x10</p> 	<p>Porous beam 126.87° x20</p> 	<p>Gray gear #1 x4</p> 
<p>Black gear #1 x4</p> 	<p>Yellow gear #1 x4</p> 	<p>Gray gear #1 x4</p> 	<p>Black gear #2 x4</p> 	<p>Yellow gear #2 x4</p> 
<p>Cube x30</p> 	<p>Half cube x20</p> 	<p>Cube connector x20</p> 	<p>Slope cube x10</p> 	<p>60° cube x5</p> 
<p>Non-slip rubber x44</p> 	<p>Rail x66</p> 	<p>Rail rim x4</p> 	<p>Tire x2</p> 	<p>Rim x2</p> 
<p>Square beam x6</p> 	<p>Small slab x1</p> 	<p>1# Slab x3</p> 	<p>2# Slab x2</p> 	<p>3# Slab x1</p> 
<p>4# Slab x1</p> 	<p>8# Slab x1</p> 	<p>Cable para motor x12</p>  <p>3 pin</p>		

-Sensores

Los sensores son elementos utilizados para recopilar datos del medio ambiente. Esa información es enviada al PLC que puede utilizarla como referencia para ejecutar acciones que estén establecidas en su programa.

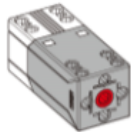
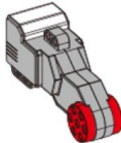
- Cantidad de sensores: 14 (3 embebidos en el PLC, 3 embebido en el motor y 8 como partes del kit).

Lista de sensores			
Imagen	Nombre	Cantidad	Función
-	Brújula	1	Compara la orientación del PLC con los puntos cardinales para determinar hacia qué dirección está apuntado.
-	Giroscopio	1	Analiza la posición relativa del PLC respecto a un plano horizontal e indica la inclinación a la que está colocado en cada plano.
-	Micrófono	1	Graba los sonidos del medio ambiente cuando es activado.
	Sensor ultrasónico	1	Detecta objetos próximos frente a él.
	Sensor de color	1	Detecta el color de los objetos frente a él o la intensidad de la luz con la que se le apunta.
	Sensor de tacto	1	Detecta en qué momento es presionado.
-	Sensor de posición	3	Identifica en qué posición se encuentra el rotor de un motor para moverlo o detenerlo después de llegar a una posición específica.
	Sensor de escala de grises	5	Compara la intensidad del color negro o blanco del objeto que tenga frente a él.

-Actuadores

Los actuadores son elementos utilizados por una máquina para interactuar con el medio ambiente. Estos son activados mediante una señal enviada por el PLC, ya sea encender una luz LED, reproducir un sonido, o mover un motor bajo alguna condición.

- Cantidad de actuadores: 6 (3 embebidos en el PLC y 3 como partes del kit).

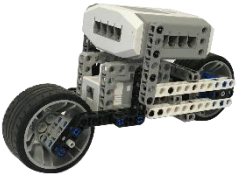

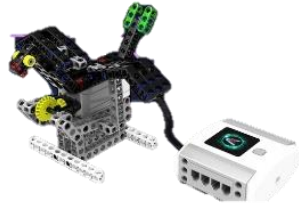









Lista de actuadores			
Imagen	Nombre	Cantidad	Función
-	Luz LED RGB	1	Enciende o apaga una luz de color roja, verde o azul.
-	Bocina	2	Reproduce sonidos precargados en la memoria del controlador.
	Motor pequeño	1	Servomotor que gira a altas velocidades con un torque bajo.
	Motor grande	2	Servomotor que gira a bajas velocidades con un torque alto.








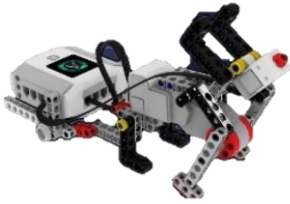


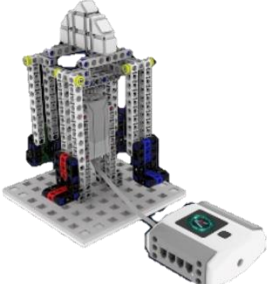
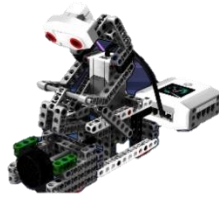
- Partes totales en el kit: 775



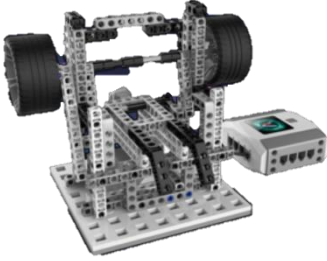


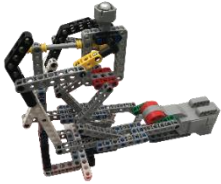
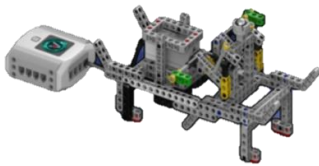







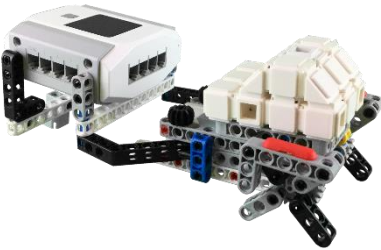
- Partes de plástico: 762
- Sensores: 8
- Actuadores: 3
- PLC y Batería


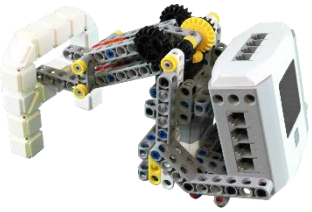
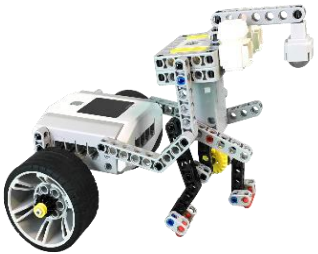






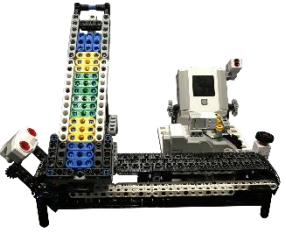


4.- Proyectos

- Cantidad de proyectos: 51 proyectos documentados

Proyectos documentados		
<p>Motocicleta</p> 	<p>Foca</p> 	<p>Perico</p> 
<p>Pie Grande 1</p> 	<p>Columpio</p> 	<p>Pie Grande 2</p> 
<p>Bomba de Petróleo</p> 	<p>Cangrejo</p> 	<p>Barra de Estacionamiento</p> 
<p>Sube y baja</p> 	<p>Molino</p> 	<p>Planta Carnívora</p> 

<p>Catapulta</p>  A LEGO Technic catapult mechanism, featuring a motor at one end and a long, thin arm extending to the other, with a small projectile holder at the tip.	<p>Camioneta</p>  A LEGO Technic truck or car model, built on a motorized base with a white top and black wheels.	<p>Gato</p>  A LEGO Technic cat-like robot, featuring a white head with red eyes, a black body, and a white base.
<p>Banda Transportadora</p>  A LEGO Technic conveyor belt mechanism, showing a motorized base and a long, flat belt structure.	<p>Vehículo Defensor</p>  A LEGO Technic defensive vehicle, featuring a motorized base, a large wheel, and a black arm-like structure.	<p>Rueda de la Fortuna</p>  A LEGO Technic wheel of fortune mechanism, consisting of a large black wheel mounted on a motorized base with various colored pieces.
<p>Carro de Obstáculos</p>  A LEGO Technic obstacle car, featuring a motorized base, two large wheels, and a blue and black body.	<p>Trineo de santa</p>  A LEGO Technic sled or snowmobile, featuring a motorized base, a black body, and a red and black arm-like structure.	<p>Brazo Mecánico</p>  A LEGO Technic mechanical arm, featuring a motorized base and a long, articulated arm with various colored pieces.
<p>Barco Mecánico</p>  A LEGO Technic mechanical boat, featuring a motorized base and a complex structure with long, thin legs or stabilizers.	<p>Centrifugadora</p>  A LEGO Technic centrifuge, featuring a motorized base and a vertical structure with a rotating arm and a white container.	<p>Bicicleta estática</p>  A LEGO Technic static bicycle, featuring a motorized base and a complex structure with a white head and black body.

<p>Robot Humanoide Intermedio</p> 	<p>Perro Robot</p> 	<p>Levantador de Pesas</p> 
<p>Guerrero</p> 	<p>Libélula</p> 	<p>Ciclista</p> 
<p>Marinero</p> 	<p>Cosechadora</p> 	<p>Explorador</p> 
<p>Lagarto</p> 	<p>Bebé</p> 	<p>Bebé ojos saltones</p> 
<p>Baterista</p> 	<p>Rana</p> 	<p>Comida de Escarabajo</p> 

<p>Tragamonedas</p>  A LEGO robot with two red-tipped arms and a coin slot, designed to pick up coins.	<p>Caretilla Elevadora</p>  A LEGO robot with a white rectangular block on top and a yellow claw-like mechanism, used for lifting.	<p>Carretilla</p>  A LEGO robot with a large black wheel and a white body, designed for movement.
<p>Paraguas</p>  A LEGO robot with a grey base and black arms, designed to hold an umbrella.	<p>Árbol de Navidad</p>  A LEGO robot with a grey body and colorful arms, designed to look like a Christmas tree.	<p>Robot básico</p>  A simple LEGO robot with a white head, blue eyes, and black legs.
<p>Ventilador Oscilatorio</p>  A LEGO robot with a grey base and black arms, designed to oscillate like a fan.	<p>Loro</p>  A LEGO robot with a grey body and colorful arms, designed to look like a parrot.	<p>Carrusel</p>  A LEGO robot with a grey base and black arms, designed to rotate like a carousel.
<p>Banda de colores</p>  A LEGO robot with a grey base and a vertical stack of colorful bricks, designed to hold a band of colors.	<p>Tirador</p>  A LEGO robot with a grey body and a yellow ball, designed to shoot or throw.	<p>Robot Balancín</p>  A LEGO robot with a white head and black legs, designed to balance on a beam.

5.- Aplicaciones para sistemas operativos IOs y Android

Abilix Krypton



Esta aplicación contiene una galería de enlaces a los programas claves para programar el kit de robótica Krypton, siempre y cuando éstas estén descargadas.

Meet Krypton



Aplicación básica diseñada para que el alumno conozca el contenido del controlador (los elementos integrados), los sensores y los motores. Por este medio, el alumno puede probar la velocidad de giro de los motores, o conectar algún sensor para revisar los valores que capturan, y poder calibrar sus programas con esa información.



Krypton Project Programming



Esta aplicación incluye el catálogo completo de proyectos de la serie Krypton. Indica qué kits pueden desarrollar dicho proyecto, y una vez que es accesado, muestra un tutorial de armado para el mismo. Una vez terminado de ensamblar, aparece una opción donde la aplicación permite comenzar a programar el proyecto utilizando una forma de programación básica por bloques.



Abilix Chart for Krypton



Aplicación utilizada para programar la serie Krypton, caracterizado por utilizar un lenguaje de programación intermedio en forma de diagrama de flujo. Las líneas de código necesarias para ejecutar acciones, o para controlar parámetros dentro del programa, están sintetizadas en los bloques con los que se puede construir el diagrama de flujo que el robot seguirá paso a paso.



Abilix Scratch for Krypton



La aplicación de Scratch está caracterizada por utilizar un lenguaje de programación intermedio compuesto por cuadros de diálogos o bloques de acción que el usuario toma y arrastra a la pantalla para crear el programa. Cada cuadro o bloque posee una función específica, unos orientados a sensores y actuadores, y otros a funciones de control.



6.- Aplicación para sistema operativo Windows

Abilix Chart for Windows



El software Abilix Chart es una aplicación para el sistema de Windows. Este permite enlazar el controlador con una PC o tableta Windows y programar el robot por medio de diagramas de flujo o lenguaje C a través del uso de variables de la librería específica de Abilix.

Las aplicaciones y software de Abilix, son compatibles con las versiones más actualizadas de los diferentes sistemas operativos, además de que se ofrece ilimitadamente para ser instalado en todos los equipos requeridos e incluir actualizaciones.