

SISTEMA ROBÓTICO PARA LA CARACTERIZACIÓN DE LA RESPUESTA ANGULAR EN INSTRUMENTOS

RESUMEN

El sistema está especialmente concebido para permitir obtener unos resultados de gran fiabilidad, resolución, precisión, y rapidez para determinar la respuesta angular del instrumento de que se trate, así como para inmunizar el ruido electromagnético y lumínico de los experimentos realizados. Para ello el Sistema está constituido a partir de un brazo robótico (4), que permite girar de forma automatizada el instrumento a caracterizar desde $+90^\circ$ hasta -90° , brazo robótico que a través de una serie de circuitos electrónicos está asociado a un PC (1), a un panel de control (3) y a un multímetro digital (2). El brazo robótico (4) está dotado de medios de fijación del instrumento a caracterizar, mientras que el citado PC incorpora un software de programación que mediante un posicionador digital permite una alta precisión para las posiciones de dicho brazo robótico (4), permitiendo igualmente calcular el error coseno del dispositivo a través de las medidas recibidas del multímetro (2).

TITULAR

Universidad de Huelva

INVENTORES

José Manuel Andújar Márquez
Miguel Ángel Martínez Bohorquez
Francisco José Aguilar Nieto
Jonathan Medina García