

Proyecto:

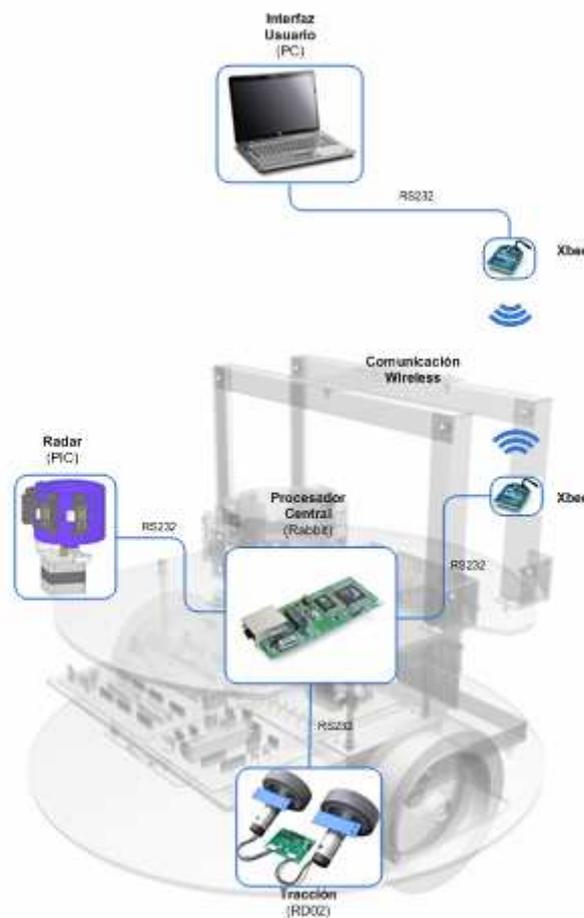
Prototipo de Robot Móvil

RESUMEN

El proyecto se basa en la construcción de un robot móvil, el cual consiste en una plataforma mecánica dotada de un sistema de locomoción capaz de navegar a través de un determinado ambiente de trabajo, con un nivel de autonomía.

La función principal del robot será posicionarse en coordenadas prefijadas, para ello deberá hacerse las siguientes preguntas: “¿Dónde estoy?”, “¿Dónde voy?” y “¿Cómo llegar allí?”. La información requerida para responder a estas preguntas debe permitirle al robot móvil realizar tres tareas fundamentales: estimar su posición y orientación, mantener actualizado su entorno y detectar los posibles obstáculos.

Palabras claves: Robots Móviles – posición – detección de obstáculos



Autores:
Proyecto: 274/ 2009

Lannutti, Esteban Damián estebanlannutti@hotmail.com
Marmolejo, Pablo Federico pablomarmolejo83@hotmail.com
Roccasalva, Germán Emilio germanroccasalva@gmail.com
Sánchez, José Carlos csanchezz@gmail.com