

PROTOTIPO ROBÓTICO PARA APLICACIONES DE CONTROL Y VISION POR COMPUTADORA

Masetti, Augusto; Terissi, Lucas; Gómez, Juan Carlos

Laboratorio de Sistemas Dinámicos y Procesamiento de Señales, FCEIA, UNR

augmas15@gmail.com; lterissi@fceia.unr.edu.ar; jcgomez@fceia.unr.edu.ar

RESUMEN

En este trabajo se describe el diseño e implementación de un robot realizado en el marco de una adscripción de la Cátedra "Sistemas y Señales I", de la Carrera de Ingeniería Electrónica, FCEIA, UNR. El robot está compuesto por tres ruedas, dos de ellas pueden ser controladas independientemente y la tercera se utiliza para la estabilidad. El robot también incluye una cámara web equipada con control panorámico y de inclinación. Este apunta al desarrollo de un prototipo robótico útil para tareas de investigación en las áreas de Visión por Computadora y Control de Sistemas Dinámicos. Se presentan las etapas de diseño y construcción del mismo así como varias aplicaciones de utilidad y sus diferentes modos de operación.

Palabras clave: Robótica, Visión por Computadora, Control, Electrónica.