|  |  |
| --- | --- |
| **Nombre del proyecto** | Enigma |
| **Líder del proyecto** | Enderson Gonzalo Diaz Muñoz |

|  |
| --- |
| **DESCRIPCIÓN DEL PROYECTO** |
| **¿Qué es?**  Proyecto Enigma es un robot cuadrúpedo de 12 articulaciones, con sensores que le permiten orientarse con respecto al suelo, caminar sobre terreno disparejo. Entre sus funcionalidades estará el poder desplazarse autónomamente tanto como a control remoto.    (Imagen de Referencia James Bruton)  **¿Cuál es su propósito?**  El proyecto pretende ser la base de una tecnología que permita el desplazamiento autónomo de dispositivos bio inspirados, en este caso en un mamífero, de manera que pueda ubicarse espacialmente sobre el terreno y en el lugar en el que se encuentra, además de utilizar aprendizaje no supervisado para encontrar formas más óptimas de desplazamiento.  Tener estas capacidades le permitiría aplicaciones en las que el ser humano no pueda estar físicamente, como en desastres naturales, o combate contra el terrorismo.    **¿Cuántas personas hay involucradas?**  Tres  Gonzalo Diaz  Valentina Hernández  Camilo Campo |

|  |
| --- |
| **ESTADO ACTUAL DEL PROYECTO** |
| El proyecto actualmente se encuentra sobre planos, es decir, se esta construyendo el modelo en Inventor, que será usado para imprimir en 3D las piezas. |