

Universidad Nacional Autónoma de México

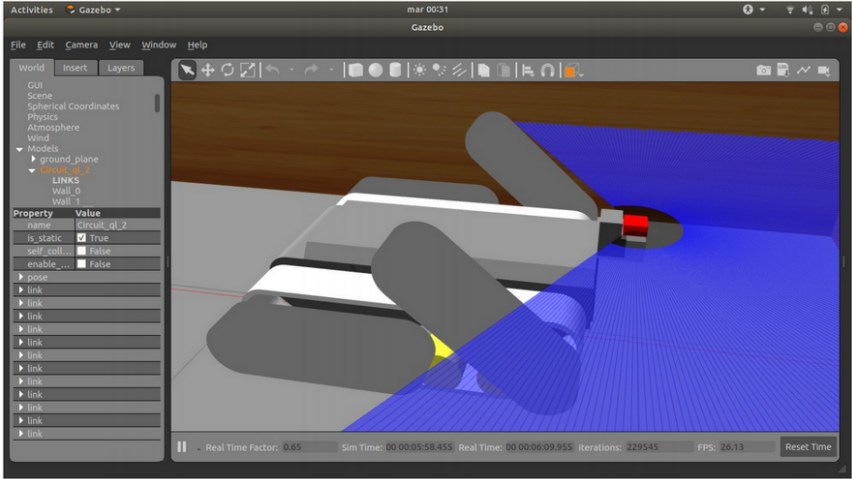


Boceto del prototipo

Alumno: Alfonso Murrieta Villegas


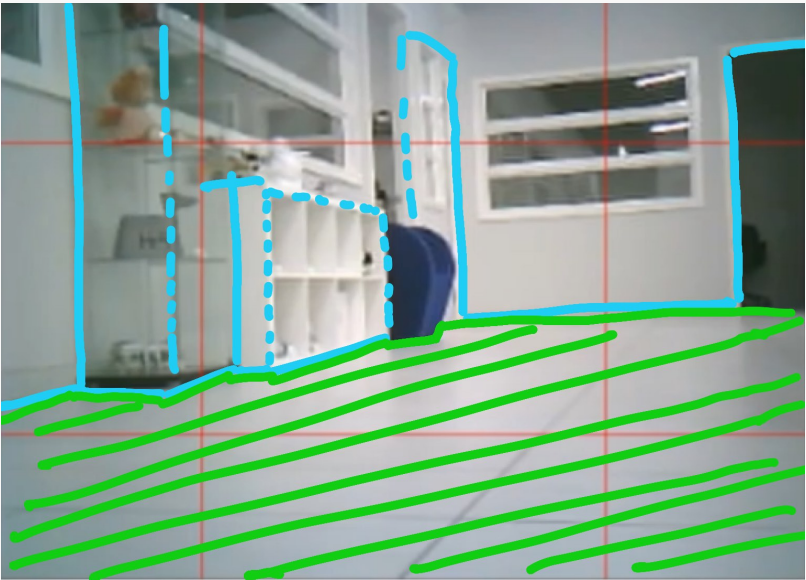
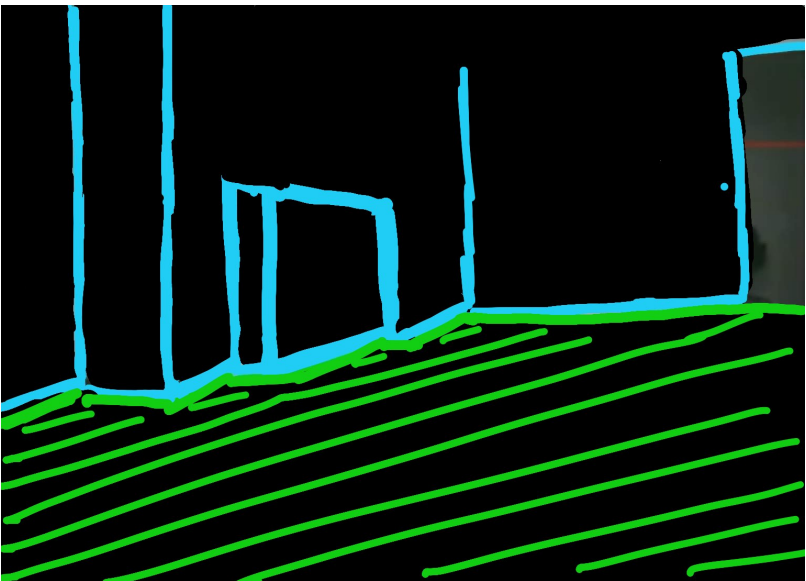
Como bien se menciona en el documento descriptivo del presente prototipo, este cuenta de forma general con 2 grandes ramas de componentes, la primera son los que se encuentran en el robot y la segunda los instalados dentro del teléfonos que se usará para los VR.

A continuación se muestra un boceto de cada uno de estos, además de ejemplo real de cómo sería el presente prototipo implementandose en un robot:

1. Boceto del sensor LIDAR, y gimbal motors en un robot

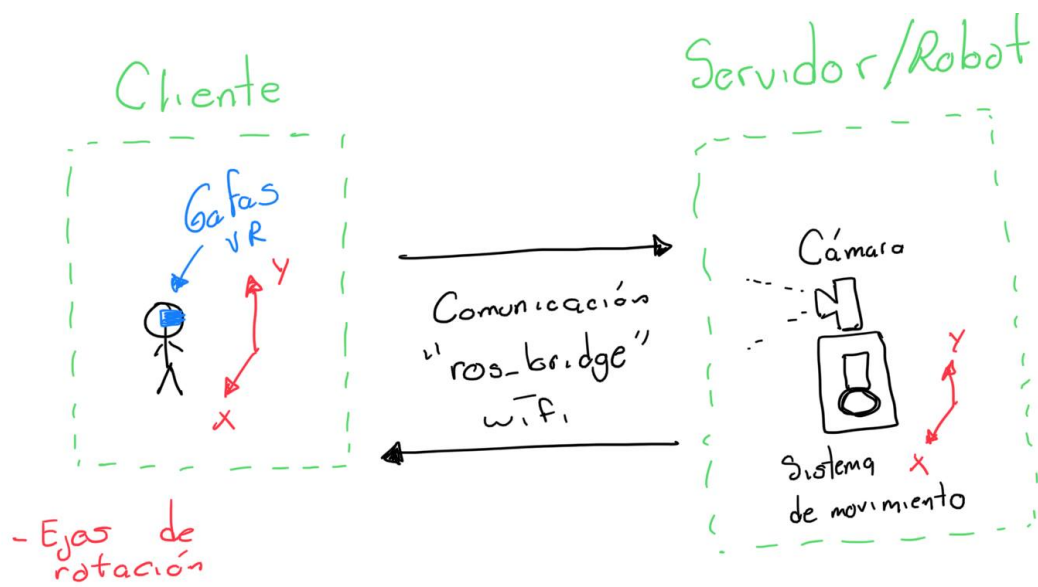
Componente	Boceto
<p>Sensor LIDAR puesto en un robot</p>	
<p>Cámara de stream montada en el robot</p>	
<p>Sistema de movimiento o gimbal motors</p>	

2. Boceto de interacción humano VR además de visión del robot a través de la app móvil

Componente	Boceto
<p>Teléfono,corriendo la aplicación móvil para la adquisición de ambiente mediante VR.</p>	
<p>Obtención en la app de datos mediante solo stream de video pero con cámara de profundidad</p>	
<p>Obtención de datos mediante stream con cámara de profundidad y SLAM</p>	

3. Boceto general de todo el sistema-prototipo

Se menciona nuevamente que el prototipo en el robot sólo se encarga de hacer el stream de video y el movimiento de la cámara mediante el gimbal motores o sistema de movimiento.



NOTA: En caso de querer adaptar SLAM en este protitpo solamente debe agregarse un LIDAR dentro del robot.