**FICHA DE REVISION DE PROYECTOS:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **ASIGNATURA** | Electronica Microcontrolada | | GRUPO |
| **NOMBRE DEL PROYECTO** | **AUTO** | | **4** |
| IINTEGRANTES:   * Alfredo Palacios * Daniella Mazzini * Ivan Exequiel Gomez * Matias Lujan * Maximo Santillan * Miguel Angel Segnana | | | |
| **RESUMEN DEL PROYECTO:**  En el marco de la cursada de Electronica Microcontrolada y de acuerdo a las alternativas de desarrollo de los proyectos, nos propusimos la implementacion de un prototipo de auto-robot que tenga como objetivo inicial (MVP) la de inspeccion de cañerias para determiner daños/obstrucciones, etc.  A futuro y como mejora se puede dotarle de otras funcionalidades, como la de algun brazo robotico. | | | |
| **DIAGRAMA EN BLOQUES:** | | | |
| **CRONOGRAMA:** | | | |
| COMPONENTES:   * ESP32 * Motores * Drivers de Potencia * Camara * Ruedas | | TECNOLOGIAS/HERRAMIENTAS/SOFTWARE:   * Visualcode * C++ * Arduino | |
| VERSION: | | | |