

Universidad Autónoma del Estado de Hidalgo Instituto de Ciencias Básicas e Ingeniería Área Académica de Computación

Licenciatura en Ciencias Computacionales

Asistencia a XPOCET

MATERIA: Bases de Datos Distribuidas

ALUMNO: Montserrat Sánchez Carrasco

No. DE CUENTA: 377411

CATEDRÁTICO: M. en C. Gonzalo Alberto Torres Samperio.

(Arial o Times 16 pts)



ROBOT EXPLORADOR

Es un robot que utiliza un sensor ultrasónico y arduino es un proyecto común para aprender a crear tobots que pueden evitar obstáculos por si mismo.

Objetivo: Crear un vehiculo autónomo con la capacidad de mapear el relieve a su alrededor y esquivar obstáculos modificando su movimiento a su vez su visualización es creada mediante una interfaz de comunicación IP, en donde los valores recibidos son vistos de manera gráfica.

En Matlab, el mapeo o mapping se refiere a transformar o relacionar un conjunto de datos de una forma a otra, especialmente útil cuando trabajas con datos en diferentes sistemas de coordenadas. Por ejemplo, si tienes datos en coordenadas geográficas (latitud y longitud) y necesitas proyectarlos en un plano para hacer visualizaciones o análisis.

Material:

ESP32

Sensor ultrasónico HSR-04

Sensor SHARP 2y0a21

Batería 18650

PIC 16F877A

Pantalla LCD

Capacitores de 15pF

Motores

Cristal de 20 MHz

Puente H

Aplicacion: Fue creado explorar con el propósito de cuevas en un entorno reducido, básicamente ser el robot explorador de los trabajadores mineros o exploradores pa que estos tengan una idea del entorno al que se pueden enfrentar estos.

Los integrantes quienes lo crearon: Hernandez López Mishelle Guadalupe Martinez Acosta Alan Rubiel, Velázquez Benítez Yair, Cruz Matilde Roberto Eduardo y Garcia Fernández Jesús Emanuel.

