

### Proyecto #13

<b>NOMBRE DEL PROYECTO</b>	Cuadrúpedo
<b>PORTAFOLIO</b>	Robótica
<b>PROGRAMA</b>	Investigación
<b>DESCRIPCIÓN DEL PROYECTO</b>	
<p><b>Problemática:</b> La necesidad de desplazarse en entornos abruptos demanda un diseño óptimo para garantizar estabilidad frente a perturbaciones. Los desafíos a abordar incluyen la estabilidad del robot.</p> <p><b>Solución:</b> Desarrollar un robot de cuatro patas con capacidad de movilidad y estabilidad en terrenos complejos, estableciendo así un medio de transporte dinámicamente sólido para enfrentar los retos del entorno.</p>	
<b>EQUIPO DE PROYECTO</b>	
<b>NOMBRES Y APELLIDOS</b>	<b>CARGO</b>
Arturo Flores Alvarez	Asesor de proyecto
Saúl Junior Nación Dueñas	Director de Proyecto
Janddy Kennedy Brios Rodriguez	Encargado de Mecánica
Viviana Ofelia Ventura Condo	Encargada de Electrónica
Angie Vanessa Urbina Galván	Encargada de Software
Alejandro Ayala	Encargado de Software
Bryan Cesar Barzola Chancasanampa	Encargado de Pruebas e Implementación

Materials	Price (\$)/u	Quantity	Price (\$)
Raspberry Pi 4B de 4GB	74,42	1	74,42
Servo DS3218 PRO	18,5	12	222
Metal horns		3	0
battery holders in serie (7,4 V)		20	0
8x3x4 mm bearings		1	0
MPU6050 IMU	3,7	1	3,7

Arduino Mega	56,82	1	56,82
Bluetooth remote Controller	79,31	1	79,31
5V 3A Bulk converter		1	0
HENGGE UBEC 8A/12A peak			0
18650 LITHIO batteries			0
Some cables/pins			0
XT30 connectors			0
LEDS			0
Emergency button			0
USB A- USB B short cable			0
USB A- USB C short cable			0
M3 tie rod			0
1 Kg PLA plastic			0
Bolts, nuts and washers.			0

*En futuro se va a actualizar el presupuesto con una cotización a los proveedores de estos componentes y su costo equivalente en soles.*