

Robot

Sensores:

Son transductores que obtienen información del ambiente útil para la toma de decisiones.

Propioceptivos: sensan el estado interno del robot.

Exteroceptivos: sensan el ambiente externo.

Activos: emiten energía para realizar la medición.

Pasivos: no emiten energía.

Ejemplos de Sensores:

- Cámaras (RGB, RGB-D)
- Micrófonos
- Lidar
- Encoders
- Sensores de batería

Procesadores:

Es el hardware que se utiliza para procesar información. Reciben información de los sensores y envían comandos a los actuadores.

Ejemplos de procesadores:

- CPUs
- GPUs
- FPGA
- Microcontrolador
- DSP

Actuadores:

Son dispositivos que realizan alguna modificación al ambiente. Se pueden clasificar según su principio de actuación:

- Eléctricos
- H
- Neumáticos

Ejemplos de actuadores

- Motores (CD, Brushless)
- Bocinas
- Pistones
- Manipuladores