

(6609) LABORATORIO DE MICROCOMPUTADORAS

Proyecto:
"T.C.O."

Profesor:	Ing. Guillermo Campiglio
Cuatrimestre / Año:	1° 2013
Turno de clases prácticas:	Miercoles
Jefe de Trabajos Prácticos:	Ricardo Arias
Docentes guía:	Joaquín De Andres / Gabriel Gavinowich

Autores			Seguimiento del proyecto									
Nombre	Apellido	Padrón										
Ignacio	Carballeda	91646										
Sebastian	Cerone	90259										
Gisela	Farace	92457										

Observaciones:

Fecha de aprobación		

Firma J.T.P.

COLOQUIO	
Nota final	
Firma Profesor	

Anteproyecto:

Objetivo:

El presente proyecto tiene como objetivo la realización de un robot capaz de resolver un laberinto.

Puntualmente, la idea es colocar el dispositivo en un extremo o casillero inicial del laberinto, por sus propios medios, el robot se desplazará a través del mismo, hasta hallar la salida. Una vez encontrada la salida, se colocará el robot nuevamente en la casillera de inicio y tendrá que ir hacia la salida, en el menor tiempo posible, usando los datos almacenados en memoria.

Para poder recorrer el laberinto y encontrar su solución, el robot contará con:

- Sensores de piso: Para saber si llegó a la casilla final y para identificar el paso entre una casilla y la otra.
- Sensores de pared: Para saber si hay o no una pared, y en función de eso, saber por donde ir.
- Motores con encoder: Para poder hacer un mejor control del desplazamiento.

Diagrama en bloque

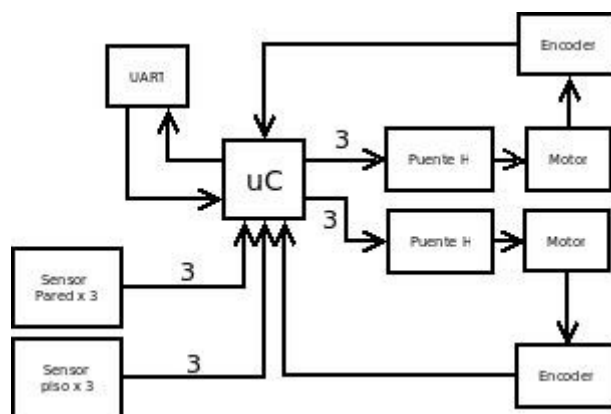


Diagrama de flujo

