

Robots y modelos del comportamiento

Edgar De Jesús Vázquez Silva

Facultad de Ingeniería

edgarvazquez1403@gmail.com

Contenido

- Robótica
 - ¿Qué es?
 - ¿Porqué es útil en psicología?
 - ¿Es la robótica exclusiva de la Ingeniería?

Contenido

» Robótica

- Elementos principales
- Interacción entre elementos
- Variables principales

» Comportamientos

- Respuesta a un estímulo.
- Foto-taxia.
- Foto-taxia con elementos de memoria.
- Comportamiento en grupo.

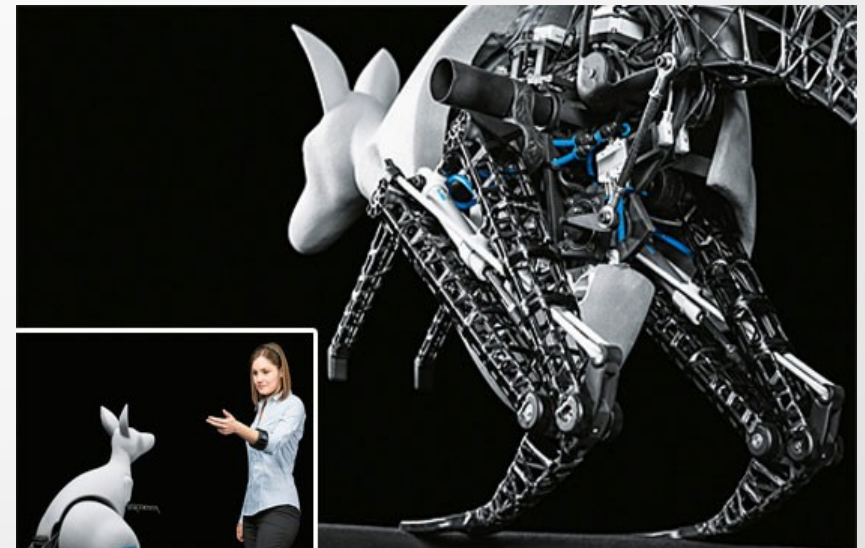
Tipos de robots

- Manipuladores
- **Móviles**
- Híbridos



Robótica Móvil

- Desplazamientos
- Sensado
- Similitud con organismos
- Autónomo



Robots y organismos



Robótica Móvil

- Partes principales:

- Sensores:



- Sensores de luz
- Sensores de humedad
- Sensores de cambio de posición
- Sensores de sonido

- Actuadores:



- Unidad de procesamiento

- Motores
- Luces indicadoras
- Sonidos

Nuestro robot

- Motores
- Leds
- Sensores de Luz
- Sensores de distancia
- Comunicación Bluetooth

Alcances

- Construcción de un robot móvil
- Introducción a la programación
- Programación de comportamientos simples
- Programación de comportamientos en grupo

