

## Wifi RSSI strenght mapping

### Docentes:

- Ing. Eduardo Damian Granzella
- Dr. MaS. Ing. Hernán Giannetta

### Alumnos:

- Sobral, Alejandro Darío
- Travado, Hernán

## Objetivos iniciales:

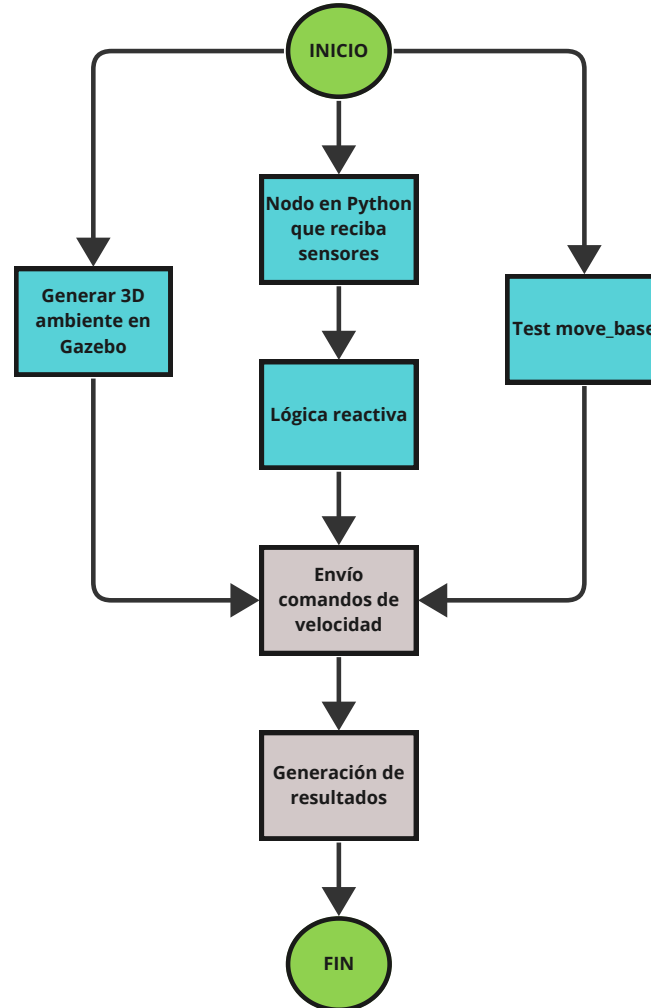
**Implementación de un algoritmo de navegación autónoma mediante un sistema de control reactivo para el mapeo del nivel de intensidad de una señal de radio tipo Wifi.**

El control reactivo consiste en comandar el robot sin planificación alguna, es decir, reaccionar a los estímulos de los sensores, principalmente orientado a evitar colisiones con los objetos circundantes.

# Introducción a la Robótica (950482)

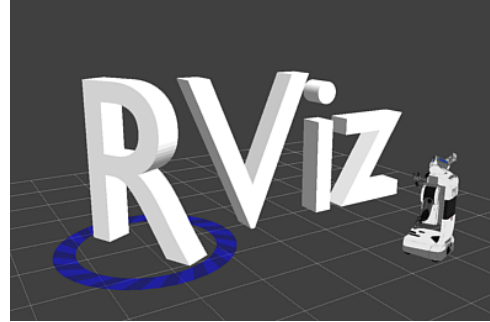


**UTN.BA**  
UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL  
FACULTAD REGIONAL BUENOS AIRES



# Introducción a la Robótica (950482)

## Elementos constituyentes:



1.14.20



GAZEBO

11.12.0

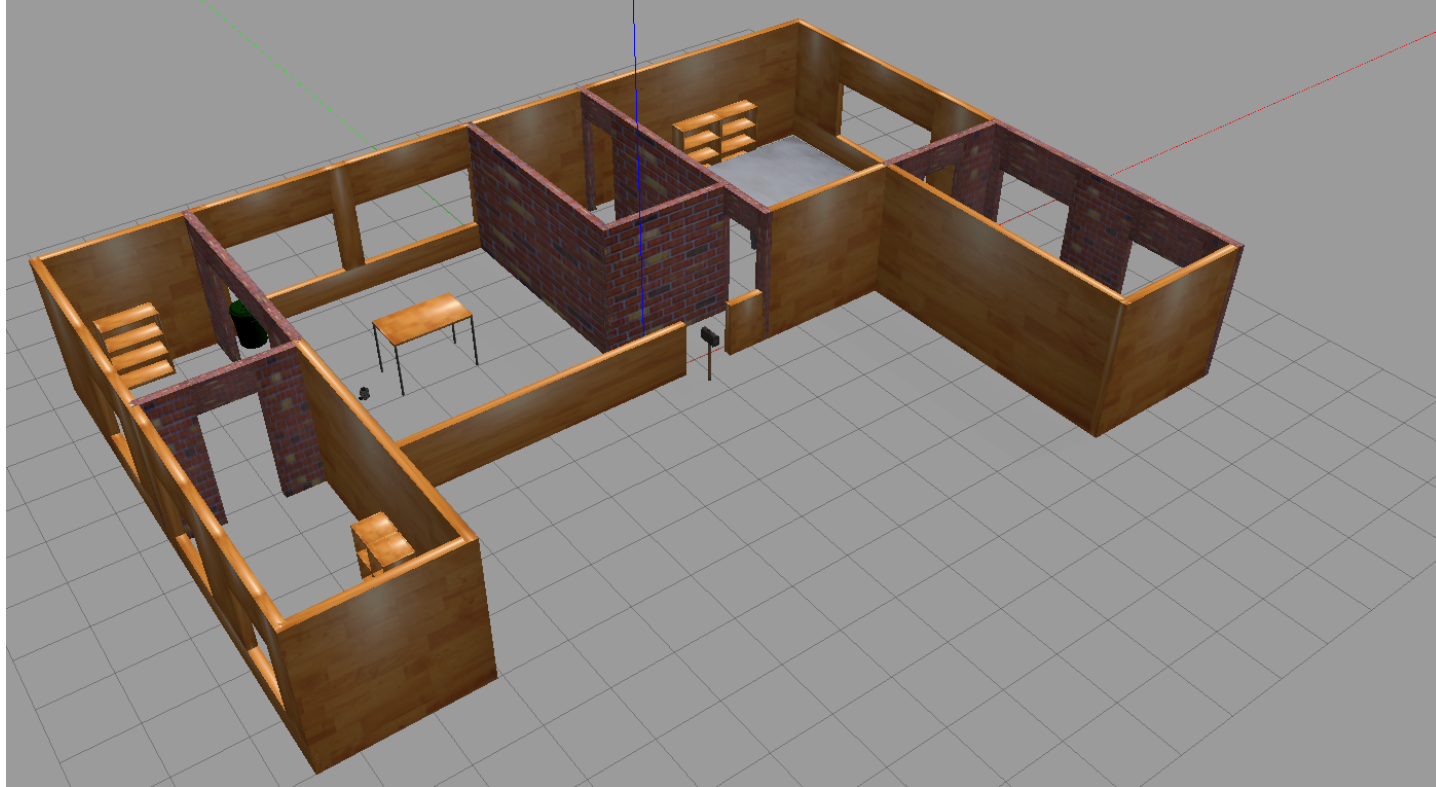


# Introducción a la Robótica (950482)

## Modelo 3D Gazebo:



**UTN.BA**  
UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL  
FACULTAD REGIONAL BUENOS AIRES



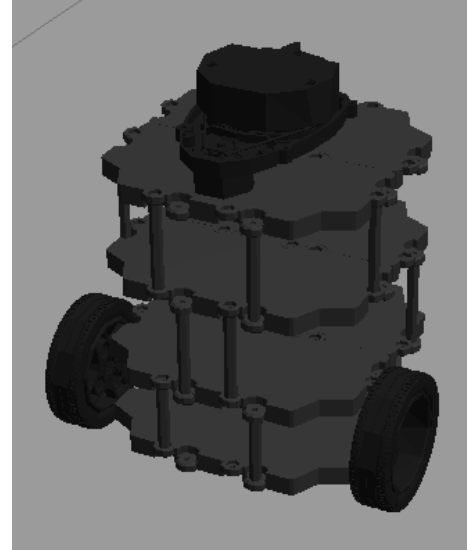
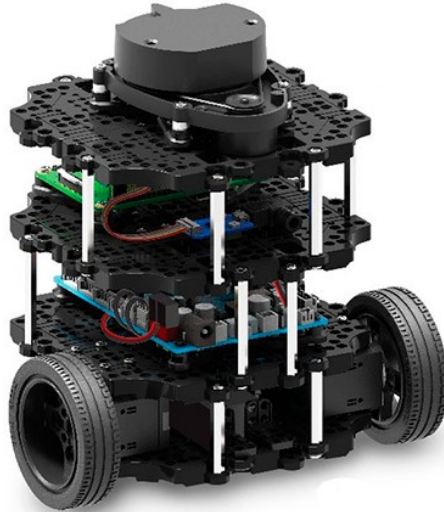
**UTN.FRBA - R6055**

# Introducción a la Robótica (950482)



**UTN.BA**  
UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL  
FACULTAD REGIONAL BUENOS AIRES

## Modelo robot Gazebo:



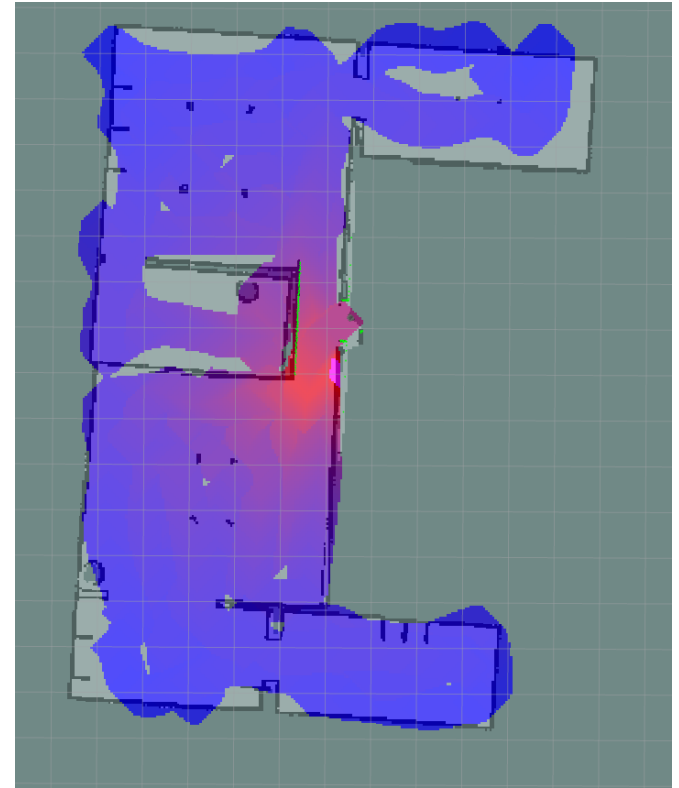
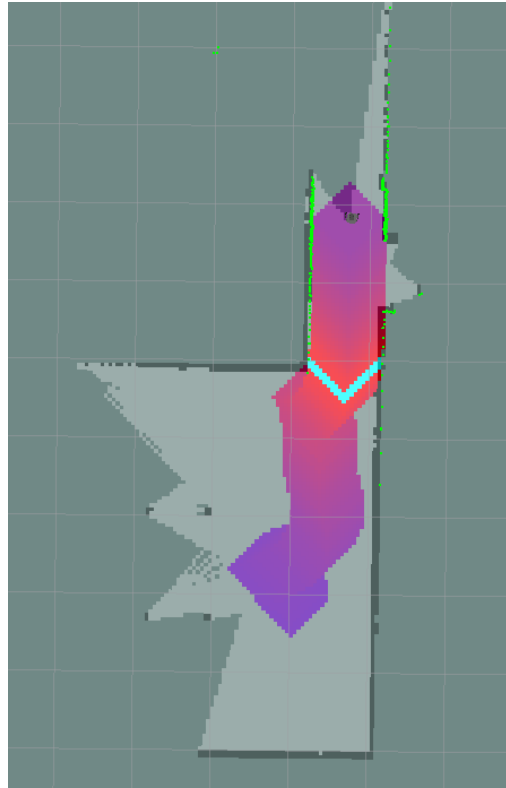
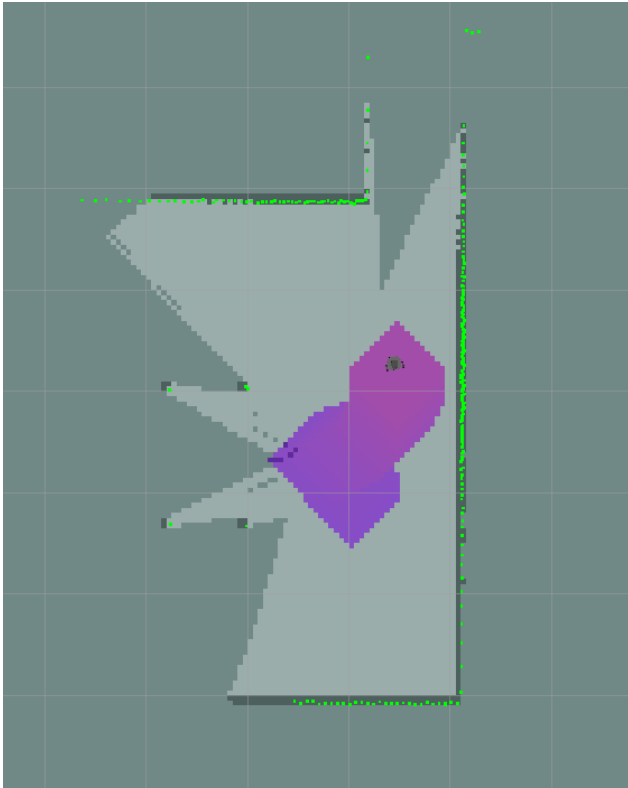
**TurtleBot3 Burger**

**609,00 €**

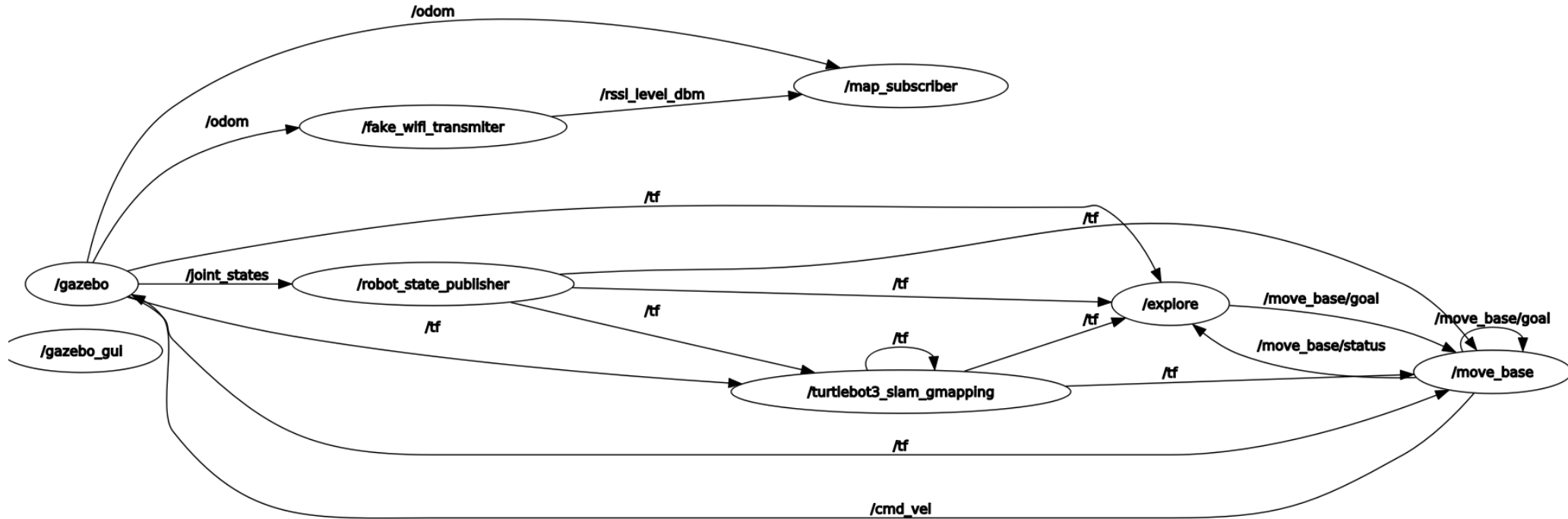
**UTN.FRBA - R6055**

# Introducción a la Robótica (950482)

## Resultados:



## Nodos:





# Introducción a la Robótica (950482)



**UTN.BA**  
UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL  
FACULTAD REGIONAL BUENOS AIRES

Video testigo:



UTN.FRBA - Robótica - 2023 - 2P

YouTube

UTN.FRBA - R6055

<https://youtu.be/zAlMPV5Ssdg>