

CÁTEDRA DE PROYECTOS	PROYECTO FIN DE CARRERA	E.T.S.I.I. U.P.M.										
TÍTULO DEL PROYECTO: Sistema de navegación de un robot móvil												
ENTIDAD PROPONENTE: Dpto. Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial		Nº PROYECTO: 06102335										
TUTOR/ES ASIGNADO/S: Diego Rodríguez-Losada González												
FECHA DE COMIENZO: Marzo 2006												
NOMBRE DEL ALUMNO: Paloma de la Puente Yusty		Nº DE MATRÍCULA: 02335										
ESPECIALIDAD E INTENSIFICACIÓN: Automática y Electrónica												
DESCRIPCIÓN DE LOS OBJETIVOS DEL PROYECTO: <p>El objetivo del proyecto ha sido la realización de un sistema de navegación para un robot móvil. Los principales trabajos desarrollados han sido:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Diseño de un sistema de control que permite al robot desplazarse sobre una trayectoria suavizada en los puntos de paso definidos y deformada para evitar obstáculos cercanos. 2. Elaboración de un módulo de localización y construcción de mapas para entornos de interiores basado en un método de Máxima Probabilidad Incremental. 3. Integración de los componentes anteriores 												
PROGRAMACIÓN (hitos principales): <table> <tr> <td>Marzo 2006</td> <td>Comienzo del proyecto.</td> </tr> <tr> <td>Septiembre 2006</td> <td>Control de movimiento y planificación de trayectorias con los robots Urbano y Pioneer 3AT.</td> </tr> <tr> <td>Febrero 2007</td> <td>Control reactivo</td> </tr> <tr> <td>Marzo 2007</td> <td>Localización y elaboración de mapas</td> </tr> <tr> <td>Mayo 2007</td> <td>Integración</td> </tr> </table>			Marzo 2006	Comienzo del proyecto.	Septiembre 2006	Control de movimiento y planificación de trayectorias con los robots Urbano y Pioneer 3AT.	Febrero 2007	Control reactivo	Marzo 2007	Localización y elaboración de mapas	Mayo 2007	Integración
Marzo 2006	Comienzo del proyecto.											
Septiembre 2006	Control de movimiento y planificación de trayectorias con los robots Urbano y Pioneer 3AT.											
Febrero 2007	Control reactivo											
Marzo 2007	Localización y elaboración de mapas											
Mayo 2007	Integración											
POR LA ENTIDAD PROPONENTE:		EL TUTOR:										
Nombre: _____		Nombre: _____										
POR LA CÁTEDRA DE PROYECTOS:		EL ALUMNO:										
Nombre: _____		Nombre: _____										