

# Arquitecturas para robots

Verónica E. Arriola-Rios

Robótica móvil

21 de agosto de 2024

# Temas

- 1 Arquitectura orientada a la navegación
- 2 Arquitectura orientada al servicio
- 3 Arquitectura orientada al aprendizaje
- 4 Cerebro humano
- 5 PACO

# Benjamin Kuipers

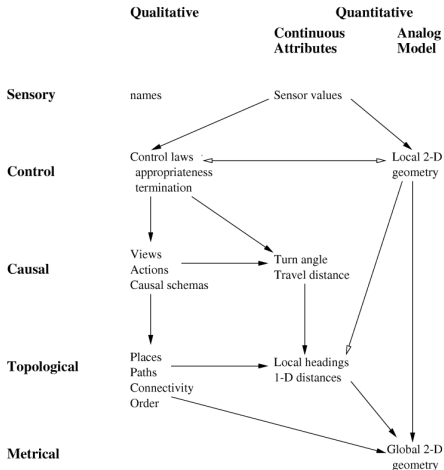
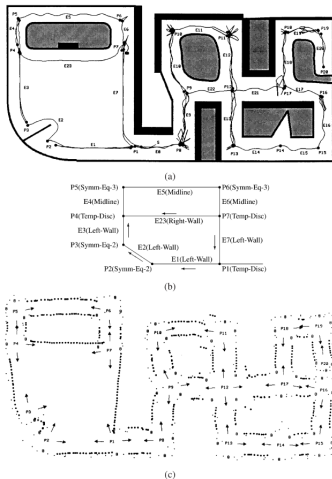


Figura: Kuipers 2000

# Temas

- 1 Arquitectura orientada a la navegación
- 2 Arquitectura orientada al servicio**
- 3 Arquitectura orientada al aprendizaje
- 4 Cerebro humano
- 5 PACO

# VirBot

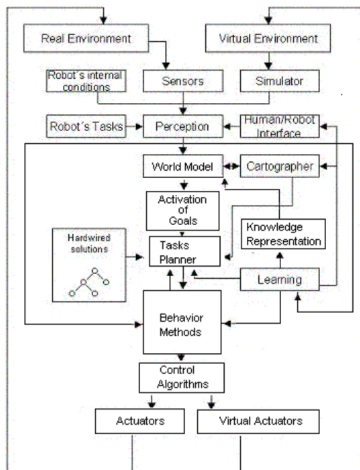


Figura: Savage et al. 2008

# Temas

- 1 Arquitectura orientada a la navegación
- 2 Arquitectura orientada al servicio
- 3 Arquitectura orientada al aprendizaje**
- 4 Cerebro humano
- 5 PACO

# George

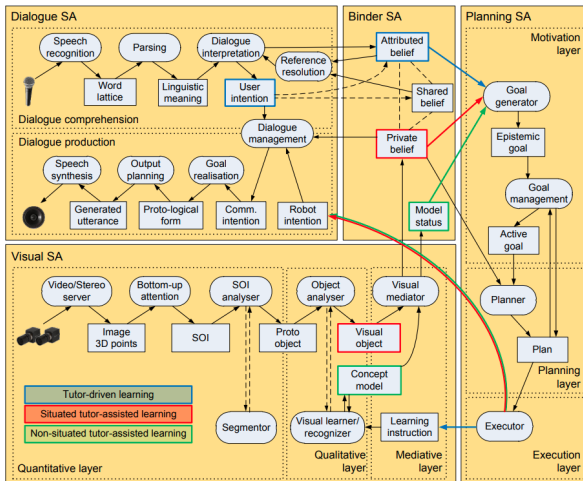


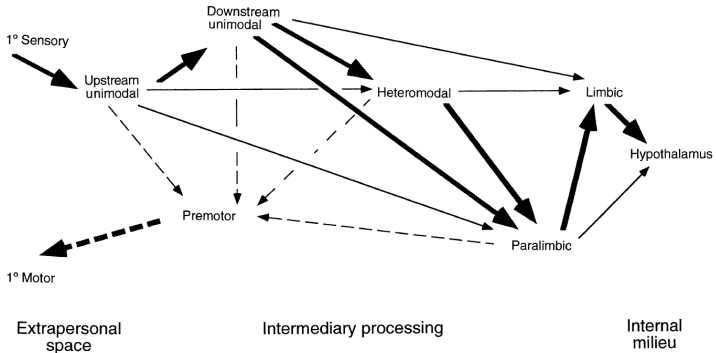
Figura: Skocaj 2011

# Temas

- 1 Arquitectura orientada a la navegación
- 2 Arquitectura orientada al servicio
- 3 Arquitectura orientada al aprendizaje
- 4 Cerebro humano**
- 5 PACO



# Cerebro - Mesulam



**Fig. 1** The straight arrows illustrate monosynaptic sensory-fugal neural connections in the visual and auditory modalities. The thick arrows represent more massive connections than the thin arrows. The broken arrows illustrate motor output pathways. The latter are not discussed in this review.

Figura: Mesulam 1998

# Temas

- 1 Arquitectura orientada a la navegación
- 2 Arquitectura orientada al servicio
- 3 Arquitectura orientada al aprendizaje
- 4 Cerebro humano
- 5 PACO**

# Ejercicio

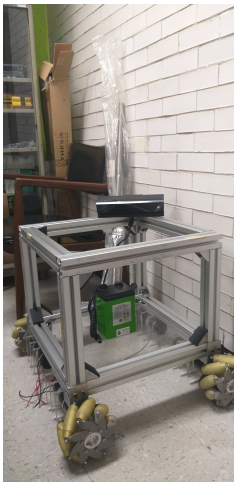






Figura: ¿Qué le quieren poner a su robot?

# Referencias I

-  Kuipers, Benjamin (2000). «The Spatial Semantic Hierarchy». En: *Artificial Intelligence* 119, págs. 191-233.
-  Mesulam, M. Marsel (1998). «From Sensation to Cognition». En: *Brain* 121, págs. 1013-1052.
-  Savage, Jesus et al. (2008). «VirRbot: A System for the Operation of Mobile Robots». En: *RoboCup 2007*. Ed. por U. Visser et al. LNAI 5001. Springer-Verlag, págs. 512-519.
-  Skocaj, Danijel (2011). «A system for interactive learning in dialogue with a tutor». En: *2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems*.