



Progreso Marzo/Abril: Robot Mini Humanoide

Asociación de Robótica de la
Carlos III de Madrid

Administrativo

- Talleres semanales(12/03/10, 16/04/2010)
 - Poco participación
 - Cambiar día/hora? (ahora viernes a las 15:30)
- Presentación, día de las asociaciones (09/04/10)
- Pagina Wiki:
 - Pagina de tareas, fechas y responsables
 - Pagina con login para trabajo con algoritmos etc
 - Videos
- 23/04/10: 16 miembros en el grupo Google

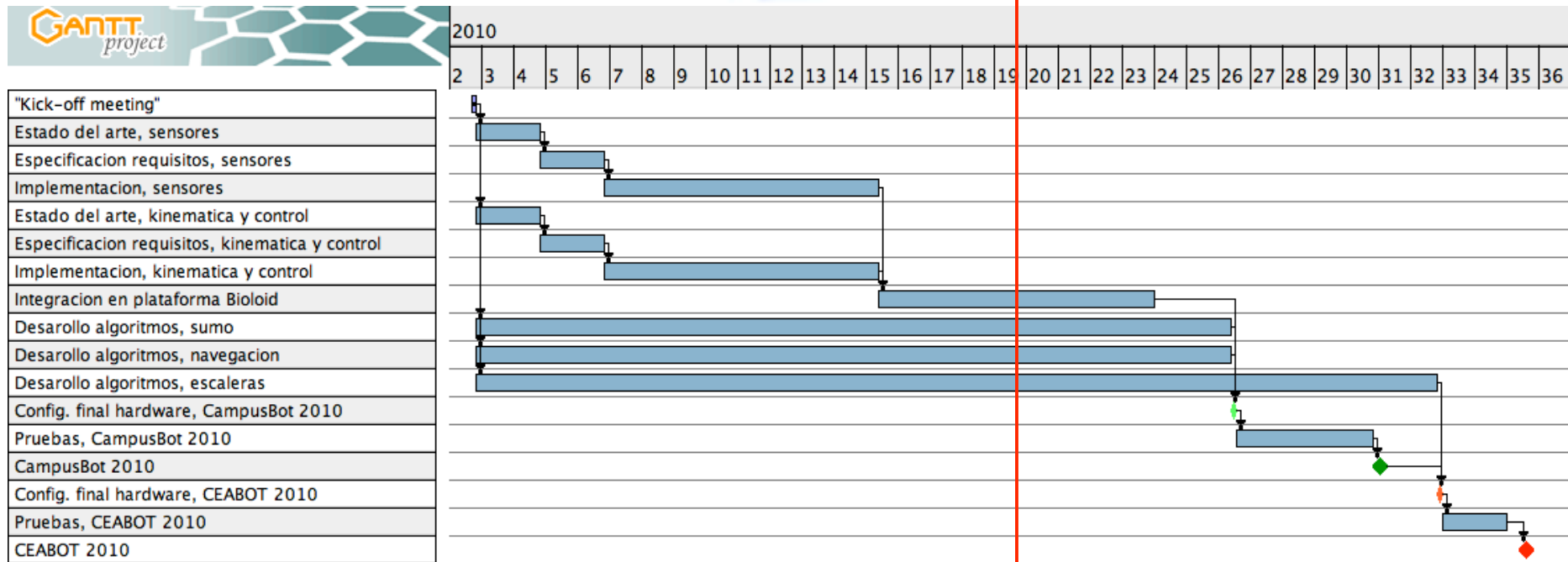
Progreso

- Pruebas de comunicaciones
 - Entre PIC32 y la placa original de Bioloid (serie)
 - Utilizando conectores de una placa (opcional) de Zigbee
 - Necesita mas trabajo - prioridad
- Placa de pic32
 - Diseño de placa casi terminado
 - Falta implementación de sugerencias de los técnicos
- Terminado pasos para subir escaleras ([video](#))
- Pruebas y mejoras del algoritmos de sumo (Robonova)

Objetivos para Abril/Mayo

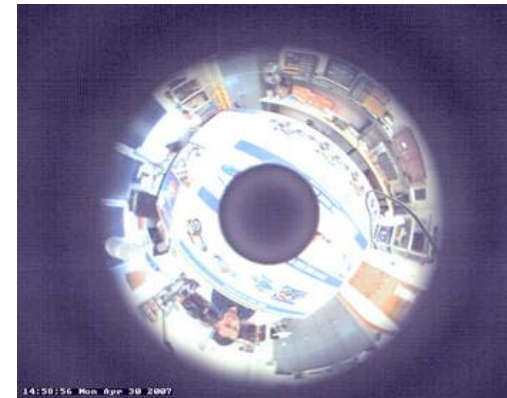
- Fabricar y integrar la placa para pic32
 - Lista para ejecutar movimientos y leer los sensores
- Tener las comunicaciones funcionando
 - Funciones y protocolo para enviar movimientos
- Terminar todos los pasos para Bioloid
 - Pasos para andar y girar agachado
 - Pasos para bajar escaleras
 - Luchar
- Tener algoritmos mejorados (Robonova)
 - Sumo (menos errores, más luchas con éxito)
 - Navegación (menos errores, menos tiempo)

Situación actual



Proyecto: Cámara omnidireccional

- Usos posibles:
 - Detectar movimientos
 - Flujo óptico (navegar)
 - Mas? UAV?
- Cámara: CMUCam3?
 - Programmable
 - 57x56 mm
 - 352x288 p. (max 26 fps)
 - Bastante algoritmos: optical flow, color blob tracking, face detection etc.



Preguntas?



Asociación de Robótica de la Carlos III de
Madrid