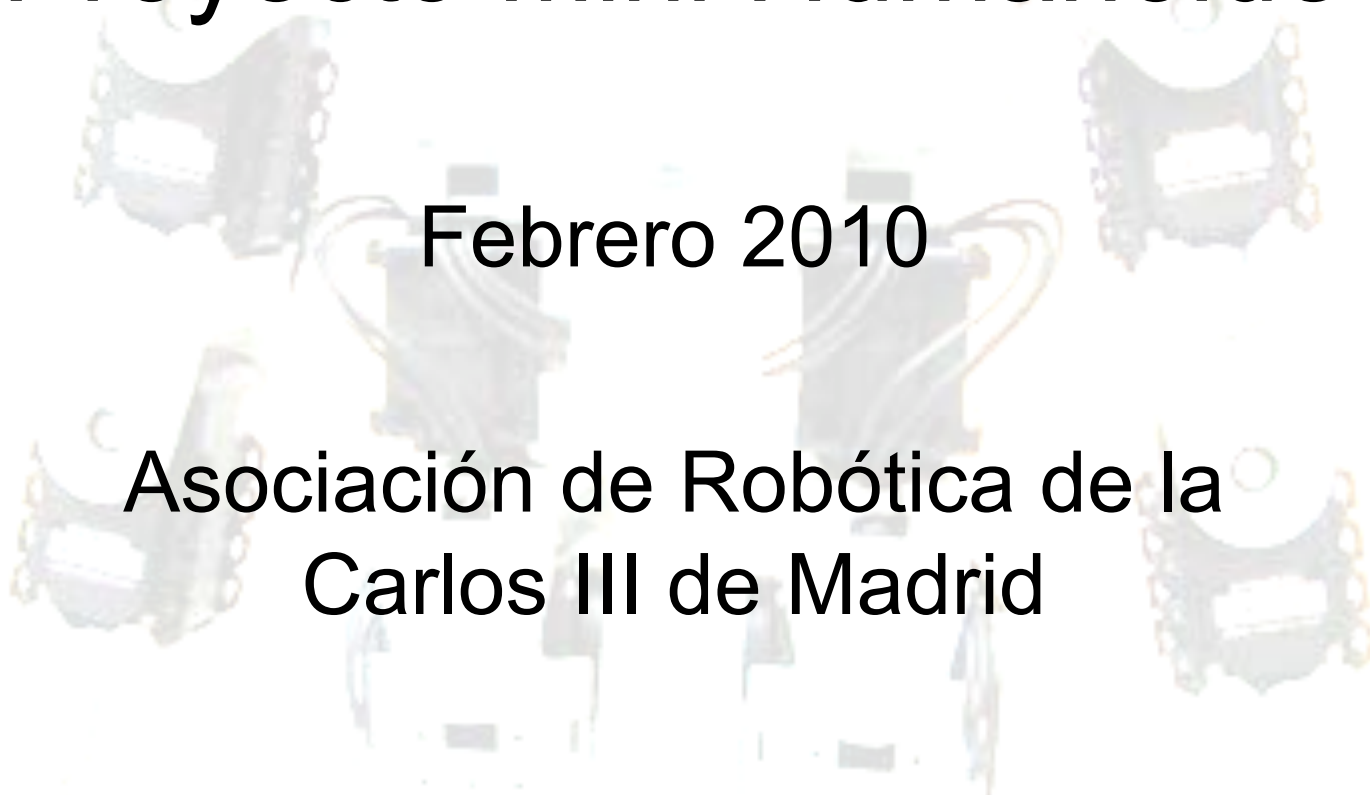




Proyecto Mini Humanoide

Febrero 2010

Asociación de Robótica de la
Carlos III de Madrid



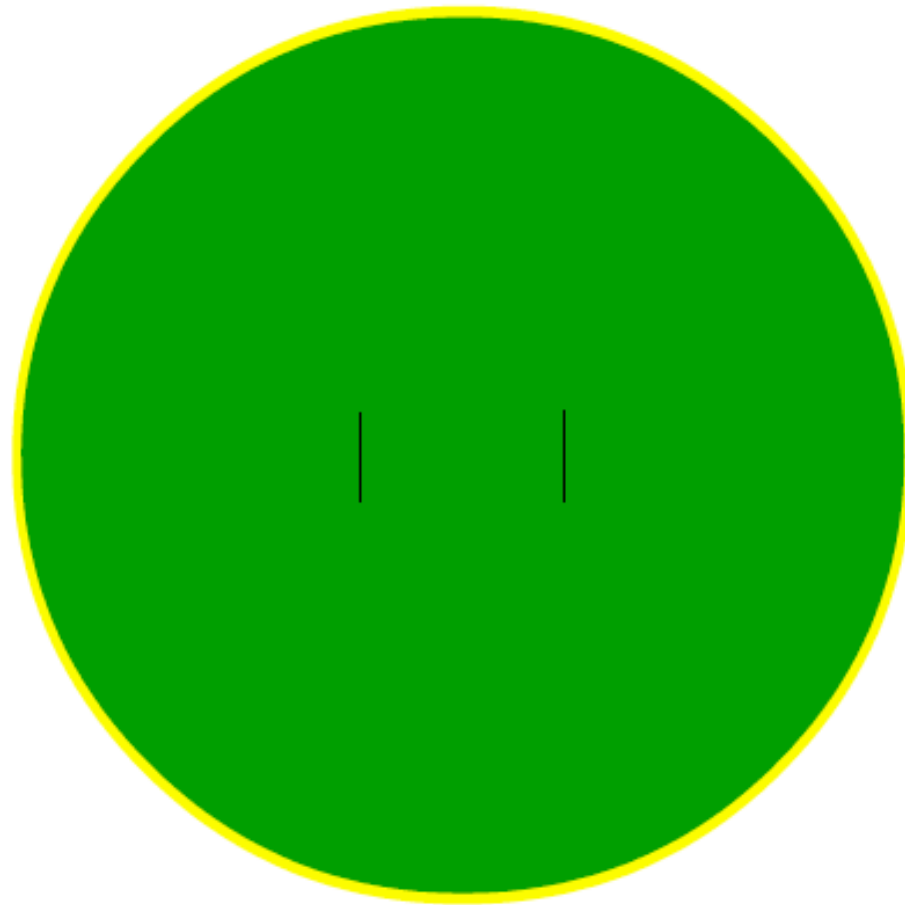
Nuestro Robot

- Humanoide de tipo Bioloid
 - 18 grados de libertad
- Dos controladores
 - Placa original: pasos
 - Pic32: sensores y algoritmos
- Nuevos sensores
 - ~8 sensores infrarrojos
 - Brújula
 - Inclinómetro
 - Camara omnidireccional?



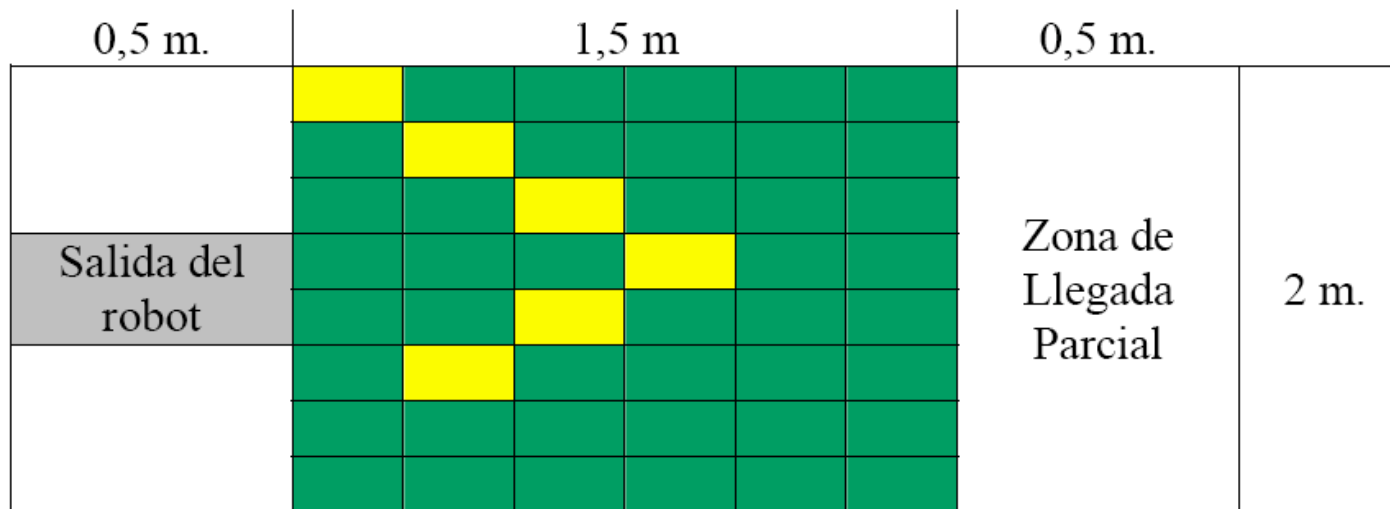
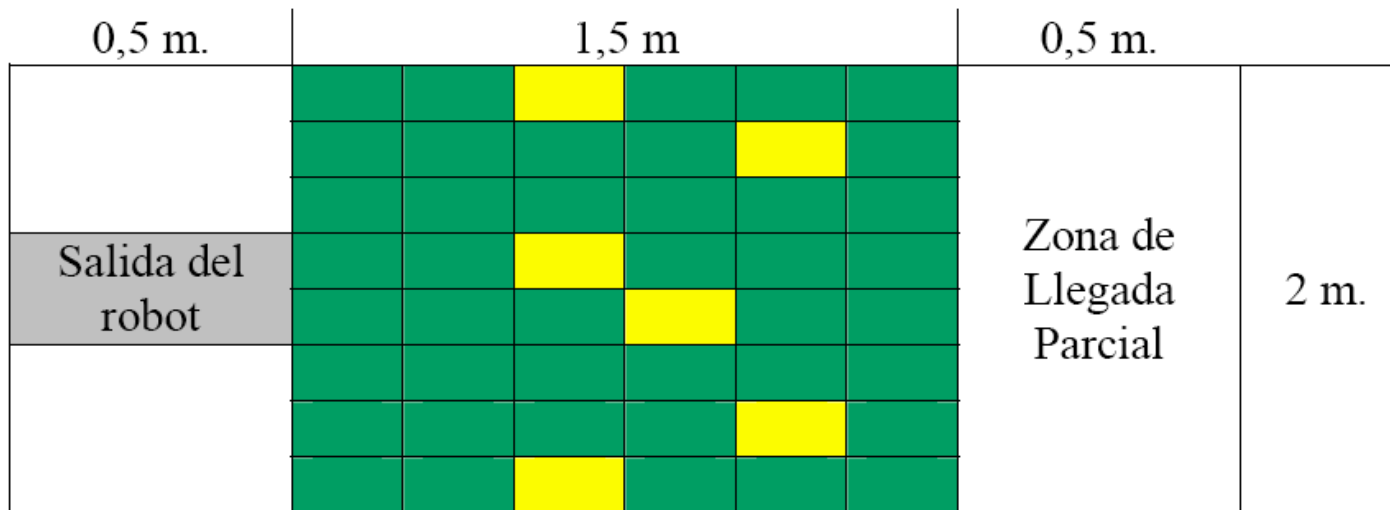
Campeonatos 2010

- CampusBot
 - Valencia (CampusParty)
 - Fin de Julio 2010
 - Sumo y prueba de velocidad
- CEABOT
 - Jaén
 - ~5 de Septiembre 2010
 - Sumo, navegación y escaleras

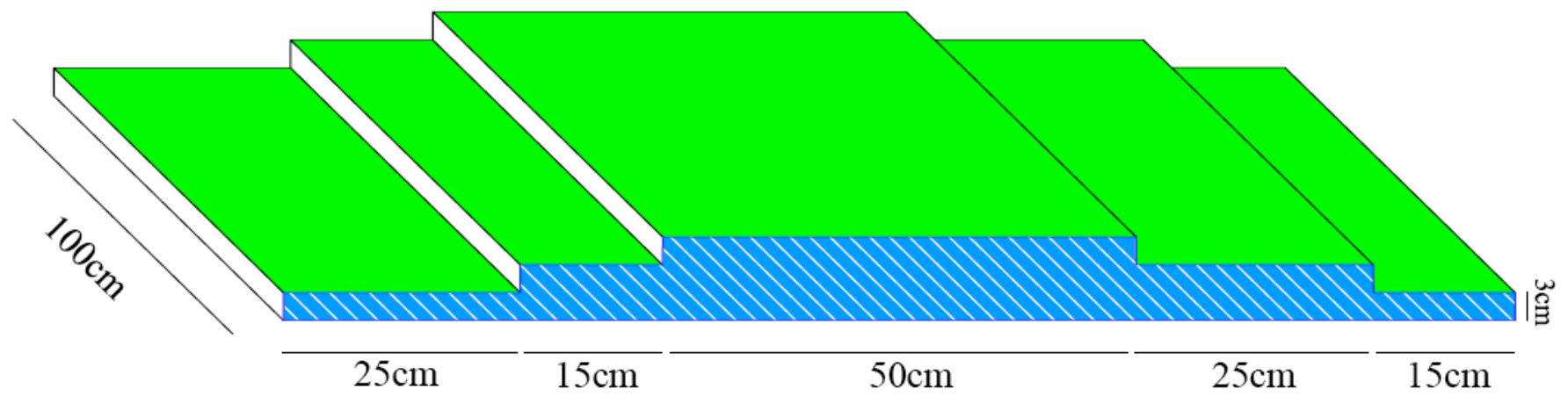


1.5m

Estructura del "ring" de sumo, CEABOT 2009.



Ejemplos de configuraciones de obstáculos para pruebas de navegación, CEABOT 2009.



Prueba de escaleras, CEABOT 2009.

Videos 2009

Asociación de Robótica de la Carlos III de
Madrid

Contacto

- Martin F. Stoelen
 - mstoelen@gmail.com
- Fernando Garcia Quiroz
 - fgquiroz@hotmail.com
- Cesar Arismendi
 - cesararismendi@gmail.com
- Google group:
<http://groups.google.com/group/robotica-mini-humanoide>

Preguntas?



Asociación de Robótica de la Carlos III de
Madrid