

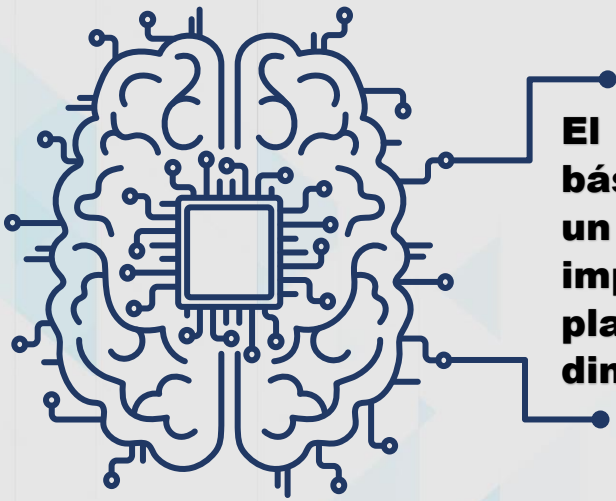


Universidad Nacional
Autónoma de México

ROBÓTICA MÓVIL

VIRTUAL 4.0

Neftali Elorza López



OBJETIVO

El alumno aprenderá los conceptos básicos que le permitan desarrollar un robot móvil con ruedas, donde se implementaran técnicas de planeación, análisis cinemático, dinámico y control.

ANTECEDENTES
(No obligatorio)

TEMARIO

LABORATORIO
VIRTUAL



SISTEMAS
INALÁMBRICOS
APLICADOS A
ROBOTS
MÓVILES



ESQUEMAS
BÁSICOS DE
NAVEGACIÓN



INTRODUCCIÓN
A LA ROBÓTICA



CLASIFICACIÓN
DE LOS ROBOTS

MORFOLOGÍA DE
LOS ROBOTS
MÓVILES



ACTIVIDADES

Diseño y desarrollo de un robot móvil.

Desarrollo de laboratorio virtual.

Diseño de sistema inalámbrico.

Concurso de Robótica



Temario basado en la enseñanza del Dr. Víctor Javier González Villela

