

LSI-UC3M

Eurobot 2005

Sistema de visión



Detección y posicionamiento de bolos y puentes.
Programación basada en OpenCV.

Cañón lanzador de bolas



Sistema de guiado mediante visión por computador.
Control de disparo con microcontrolador PIC 18F252

Bestia Parda y Diógenes

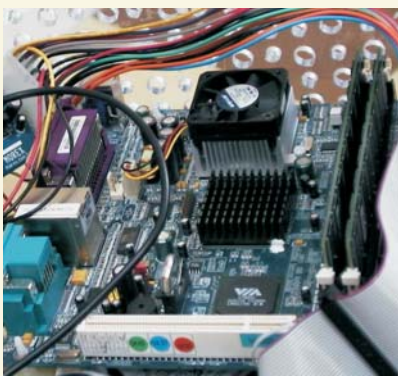


Sistema para recogida de bolos



Mecanismo de recogida a través de polea y electroimán

Sistema de control



Tarjeta VIA EPIA V10000
Microcontrolador PIC 18F452
Comunicaciones I2C

Robot secundario: Diógenes



Miembros del Equipo

Miguel Varo del Río
Juan Cabarcos Rodríguez
Ángel Moreno-Aurioles Cabezón
Javier Hernández Asensio
Enrique Suñer Fuentes

Colaboradores

Joaquín Ramos Martín
Pablo Ramos López
Adrián Debut Gorgas
Adrián Ubilla Savage
Basam Musleh Lancis
Jesús Manuel Garrido García

Grupo de Sistemas Inteligentes
Ingeniería de Sistemas y Automática
Escuela Politécnica Superior
Universidad Carlos III de Madrid

