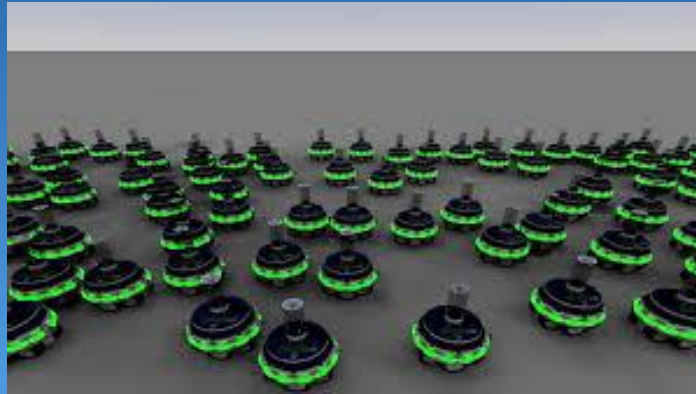
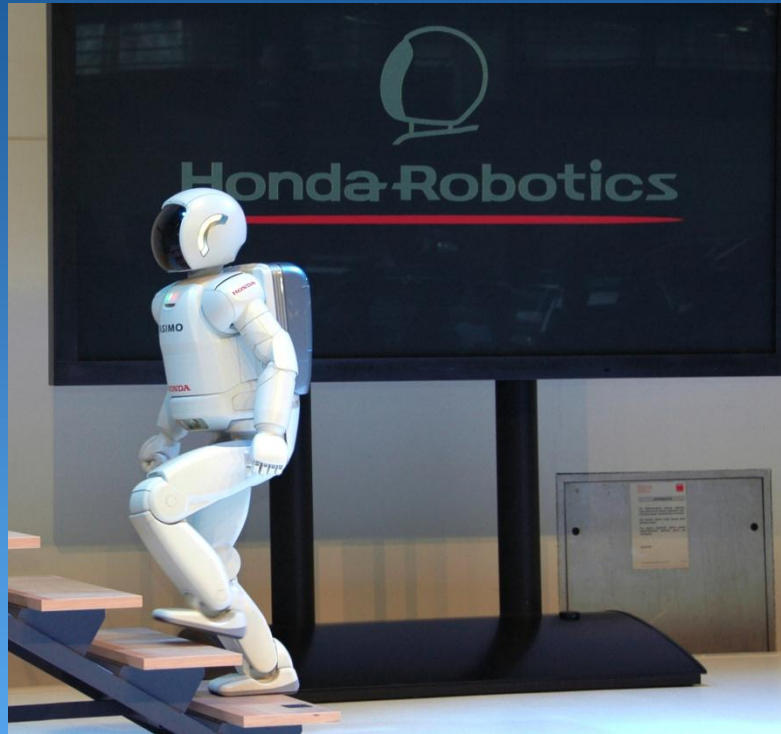


Comportamiento colectivo no trivial en minirobots



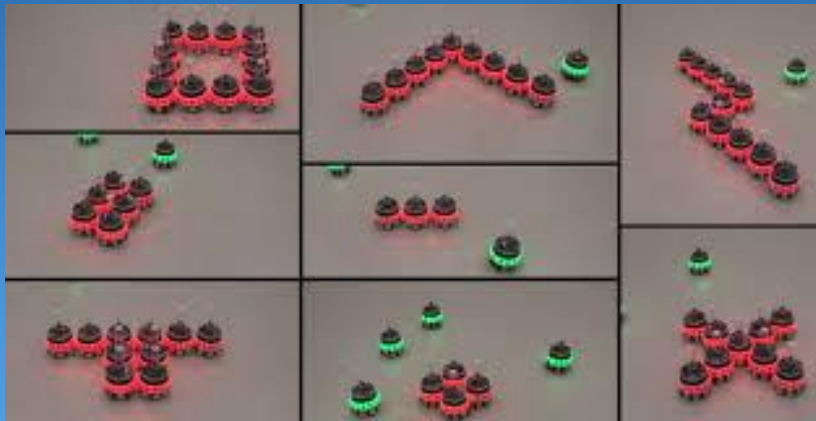
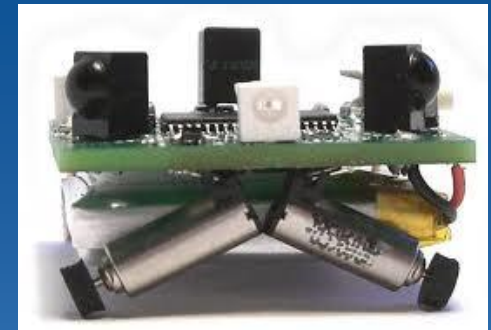
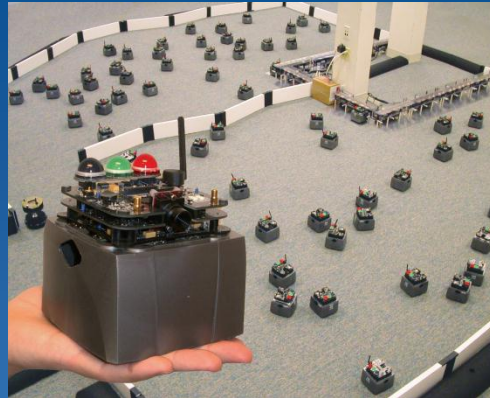
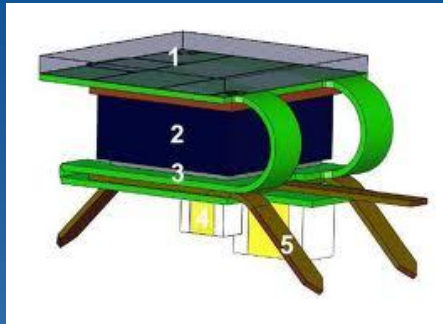
Dr. Luz Noé Oliva Moreno
Dr. Genaro Juárez Martínez

Desarrollo de la Robótica



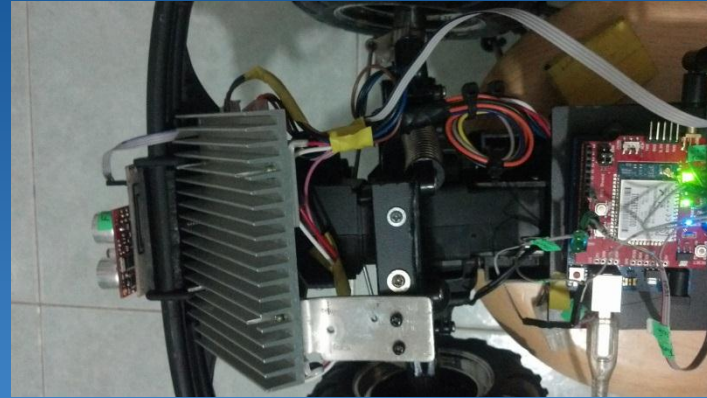


Comportamiento colectivo no trivial en minirobots



Cada robot está constituido por una arquitectura simple, limitada en recursos mecánicos, electrónicos y de computación, resultando cada prototipo en un bajo costo en su implementación

ASIMOVIL

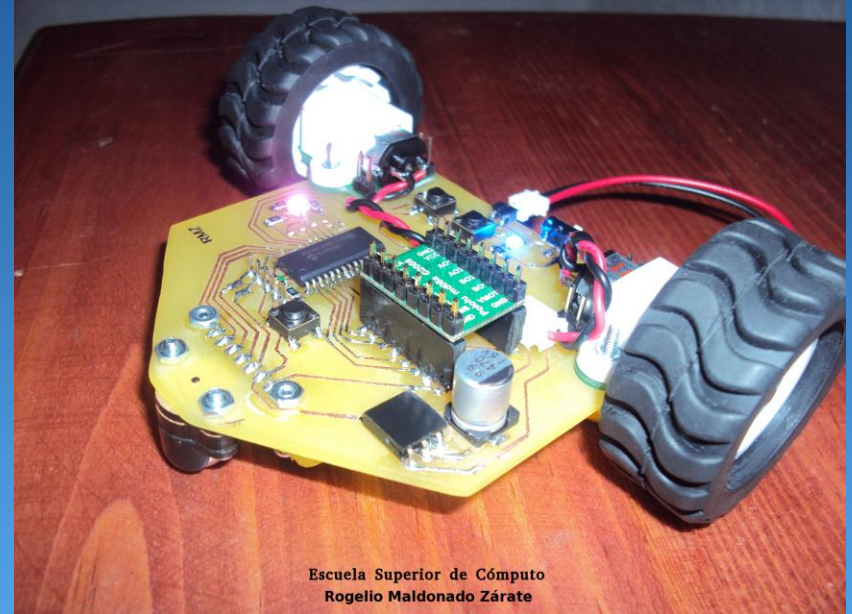
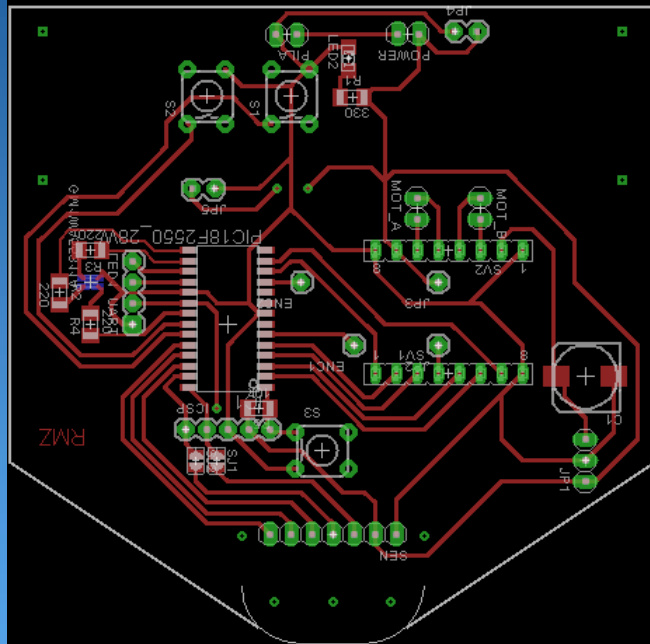


En la actualidad

Sensor Infrarrojo



En la actualidad



Escuela Superior de Cómputo
Rogelio Maldonado Zárate

Conclusión

En la actualidad en el Centro de Computación de Sistemas Complejos se está trabajando en la construcción de prototipos de minirobots de bajo costo.

En un futuro implementar estos algoritmos en enjambres de robots de mayor densidad, menor costo y tamaño, comprobando estas teorías y su funcionamiento colaborativo, para la solución de problema aplicados a la medicina e ingeniería.

