

UNIVERSIDAD NUEVA ESPARTA

FACULTAD DE INGENIERÍA

ESCUELA DE ELECTRÓNICA

**Título: PROTOTIPO DE ROBOT MÓVIL PARA EL SERVICIO DE
MENSAJERÍA PRESTADA EN LA COMPAÑÍA PROSERCA.**

Autores:

Barrios. I, David, J

Semerjian, K. Elías

Fecha: Junio, 2005

Palabras Referentes: Robótica Móvil, Sistemas de Control, Programación, Circuitos Digitales, Electrónica de Potencia, Análisis de Señales.

Ésta tesis está basada en la robótica móvil, parámetro por medio del cual se logran realizar tareas específicas de forma independiente, en este caso en un entorno conocido. El desarrollo parte de la solicitud de la compañía PROSERCA por desarrollar un prototipo para prestar servicio de mensajería interna en sus instalaciones.

Basados en sus exigencias, se procedió a la construcción del desarrollo, donde se adaptaron a un chasis con motores, un conjunto de sensores que generaron por medio de la fusión sensorial la adquisición de datos del entorno para lograr la interacción del autómatas con el medio. Además se diseñó una etapa de control de potencia para operar las velocidades y direcciones de los motores.

Se seleccionó el Basic como software de programación de las rutinas del robot y Visual Basic para la elaboración de los controles de llamado. Estos controles se encuentran en los computadores del personal que labora en esta empresa a fin de realizar el llamado del robot por radiofrecuencia, depositar en el mismo la documentación e indicarle el destino de entrega.

Con este diseño se logró obtener un desarrollo tecnológico que le brindará a la compañía la comodidad de enviar la documentación interna sin necesidad de moverse de sus puestos laborales y lograr alcanzar de ésta manera un mejor desempeño en las labores profesionales.