



## 3era Reunión Grupo de Interés en Robótica Submarina



# Sumario

- Grupos de Investigación y desarrollo
- Presentación logos

# OpenROV ensamblaje y puesta en marcha

- Ensamblar OpenROV
- Identificar mejoras (Sw, Hw)
- Generar documentación informativa con respecto a la tecnologías



# Programación Beagleboard y aplicaciones para UUVs/ROVs

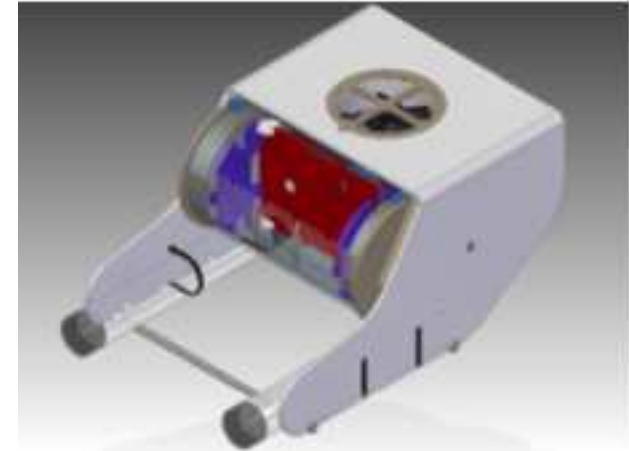
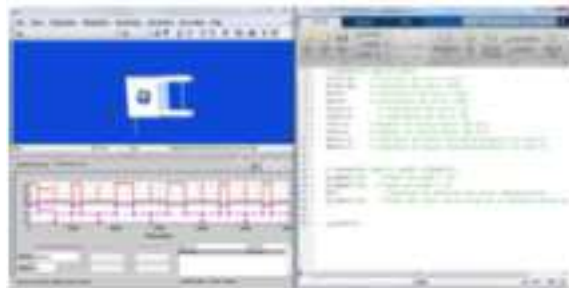


- Linux
- Servidor WEB
- Comunicación Arduino
- OpenCV



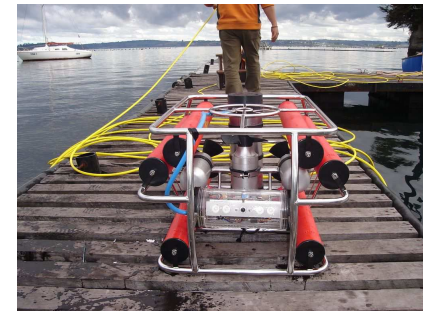
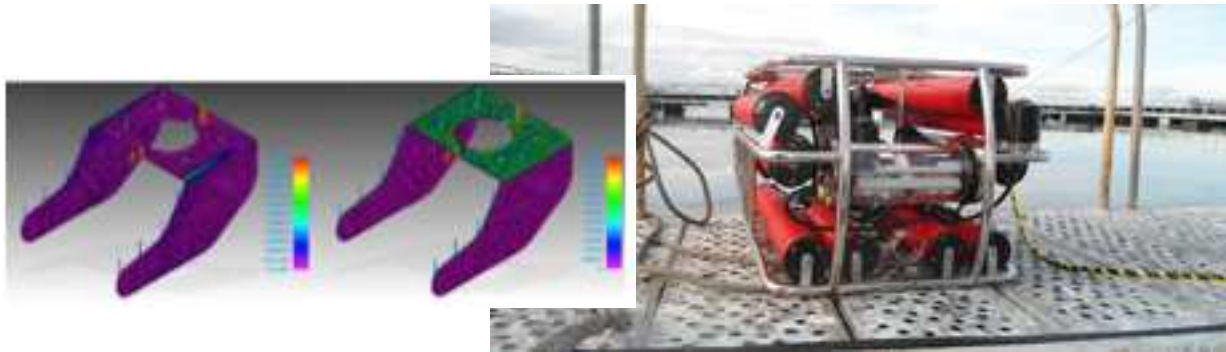
# Simulación y Control Inercial

- Desarrollo de un modelo en Matlab/Simulink
- Enlazar con un motor gráfico 3D
- Desarrollo de un control inercial
- “Hardware in theLoop”



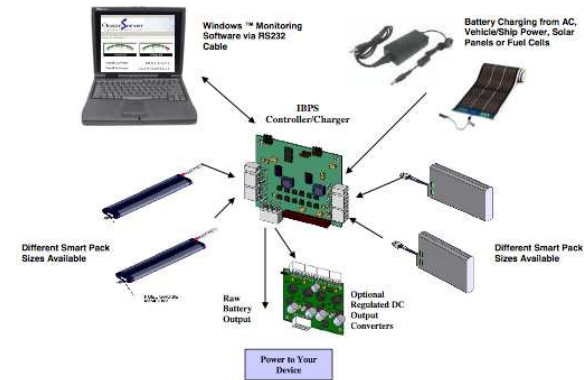
# Modelación y diseño estructural

- Modelación de estructura (CAD 3D, materiales, calculo estructural)
- Cálculo de cambios estructurales (tubular)
- Materiales
- Impresoras 3D



# Diseño de sistemas de energía

- Análisis del sistema de energía actual
- Alternativas de energía
- Estrategias para aumentar autonomía



# Diseño de sistemas competitivos (Vigilancia tecnológica)

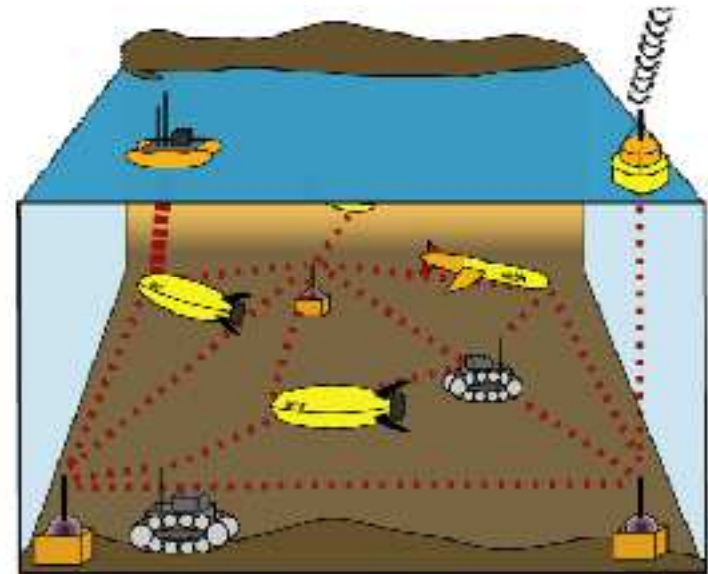
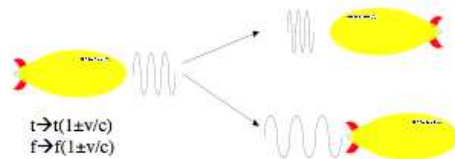
- Identificar competencias
- Identificar requerimientos
- Identificar actores principales
- Diseño de un sistema UdeC





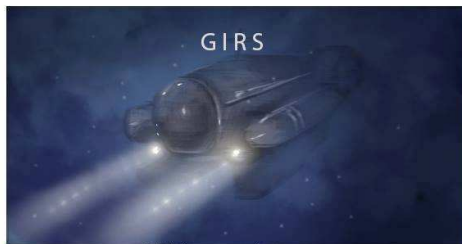
# Sistemas de Comunicaciones

- Comunicaciones acústicas
- Identificar sistemas
- Diseño sistema básico



## 2nda actividad – Selección de un logo para el GIRS

Objetivo: Diseñar un logo que nos distinga a nosotros y a nuestro equipamiento



Próxima Reunión: 04 de Agosto, Auditorio Facultad de Ing.

– Presentación de avances ppt- 10 minutos

Incluir:

- Objetivos a cumplir a Diciembre 2015
- Recursos a utilizar
- Planificación general



# Grupos

- Sistema de Comunicaciones:
- Diseño de sistemas competitivos: R. Riquelme
- Modelación y diseño estructural: A. Canto, R. Montaldo, N. Perez, V. Palavecino
- Simulación y control inercial: J. Castro, L. Monsalve, O. Garcia, E. Germany
- Programación Beagleboard y aplicaciones: E. Cabrera, P. Vela, C. Salazar
- OpenROV grupo 1: P. Vasquez, F. Torres, M. Palacios, F. Ortiz
- OpenROV grupo 2: T. Candia, J. Chaparro
- Diseño sistema energía: E. Astete, W. Moena