



Benvinguts al primer butlletí de notícies de l'equip VICOROB-UdG<sup>TEAM</sup>. L'objectiu d'aquest document és informar sobre la competició SAUC-E i més concretament sobre els avenços del nostre equip a tots els qui ens doneu suport.

### Qui és qui?



**David Ribas** és un enginyer industrial que està realitzant el doctorat en Tecnologies de la Informació de la Universitat de Girona. La seva recerca està orientada a sistemes de navegació aplicats a vehicles submarins autònoms (AUVs). Més concretament, treballa en tècniques de *Simultaneous Localization and Map Building* aplicades a AUVs en entorns parcialment estructurats, com ara ports o preses hidroelèctriques. És el líder de l'equip d'estudiants que es presenta al SAUC-E i s'encarrega del mòdul de navegació del robot.

### Notícies

- Podeu consultar la pàgina web del VICOROB-UdG<sup>TEAM</sup> a <http://eia.udg.es/sauce>.
- El VICOROB-UdG<sup>TEAM</sup> ha aparegut al diari El Punt el 14/2/06.
- Busqueu "SAUC-E" al Google. Som l'únic equip que apareix.
- Amb el NEPTUNE ja hem simulat la missió que haurem de realitzar a la competició. Aquest treball ha estat presentat al workshop nacional WAF'2006 i està pendent d'acceptació.



### Robot

Aquest és l'estat actual del prototipus. En aquest moment és bàsicament un conjunt de components sobre una taula del laboratori amb una llarga llista de coses a comprar i una encara més llarga de coses a fer. No us preocupeu, estarà acabat a temps!



### Eines: Gentoo Linux

Al nucli del robot que estem construint, una distribució Linux Gentoo amb kernel 2.6 preemptiu serà la responsable de l'execució a temps real de les tasques utilitzant dos computadors enxarxats.

### Patrocinador del Mes

Volem agrair a l'Associació Catalana d'Intel·ligència Artificial (ACIA), a l'Escola Politècnica Superior de la UdG, i a l'empresa XSens Motion Technologies el seu suport incondicional a l'equip. Gràcies per creure en nosaltres.

