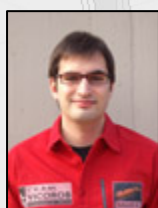




Bienvenidos al primer boletín de noticias del equipo VICOROB-UdG^{TEAM}. El objetivo de este documento es proporcionar información relacionada con la competición SAUC-E y, más particularmente, los avances de nuestro equipo, a toda la comunidad que nos ha expresado su apoyo.

¿Quién es quién?



David Ribas, ingeniero industrial. Actualmente finaliza sus estudios de doctorado en Tecnologías de la Información por la Universidad de Girona. Su investigación se centra en sistemas de navegación para vehículos submarinos, más concretamente, su trabajo consiste en el estudio de técnicas de construcción de mapas y localización de forma simultánea (SLAM) para vehículos submarinos en entornos parcialmente estructurados tales como presas o puertos. David es el líder del equipo y dentro del proyecto SAUC-E se ocupa del módulo de navegación.

Noticias

- o La página web del equipo VICOROB-UdG^{TEAM} ya se encuentra disponible en Internet. (<http://eia.udg.es/sauce>)
- o El equipo VICOROB-UdG^{TEAM} aparece en el periódico local "El Punt".
- o Intenta buscar "SAUC-E" en el Google. Somos el único equipo que aparece!
- o Ya disponemos de una primera simulación de la competición SAUC-E utilizando nuestro simulador NEPTUNE. El trabajo ha sido enviado al workshop nacional WAF'06



Robot

Este es el estado actual del prototipo. Básicamente es un conjunto de componentes sobre una mesa de laboratorio junto a una lista de cosas por comprar y muchas cosas por hacer. ¡No te preocupes! Estará listo para la fecha.



Herramientas: Linux Gentoo

En el núcleo del robot, una distribución Gentoo de Linux con un kernel 2.6 con apropiación se encargará de la ejecución en tiempo real de las tareas del robot gracias a 2 ordenadores conectados en red.

Sponsor del mes

Nuestro equipo agradece el apoyo incondicional mostrado por la Asociación Catalana de Inteligencia Artificial, la Escuela Politécnica Superior de la Universidad de Girona, y la empresa XSens Motion Technologies. Gracias por creer en nosotros.

