

Composició de l'equip

- Som un equip multidisciplinari de 7 estudiants i 3 professors dels estudis d'Enginyeria en Informàtica i Enginyeria Industrial.
- L'equip està liderat per un estudiant que fa de gestor del projecte.
- Formem part del Grup de Recerca en Visió per Computador i Robòtica e la UdG. <http://vicorob.udg.es>

Què cal fer?

- Construir un robot submarí que realitzi una missió predefinida de forma autònoma sense la intervenció de cap persona.
- El Robot ha de transportar les seves pròpies bateries, els ordinadors de control i els sensors necessaris per a dur a terme la missió.

Quin és el desafiament?

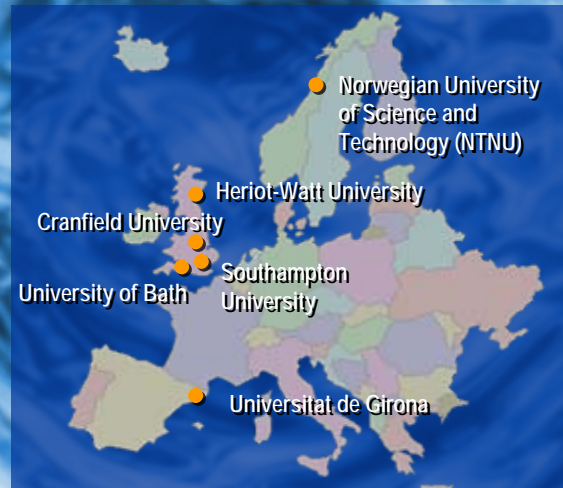
- Demostrar que aquí també es pot fer alta tecnologia.
- Demostrar que els nostres estudis estan a nivell europeu.
- Demostrar que som emprenedors



Què és SAUC-E?

SAUC-E és l'acrònim de Student Autonomous Underwater Challenge - Europe que significa desafiament en autonomia submarina per a estudiants europeus. SAUC-E és una competició entre estudiants europeus per fomentar la investigació i desenvolupament en tecnologia submarina. SAUC-E també fomenta la emprenedoria, i la competició dintre d'Europa.

Qui Competeix?

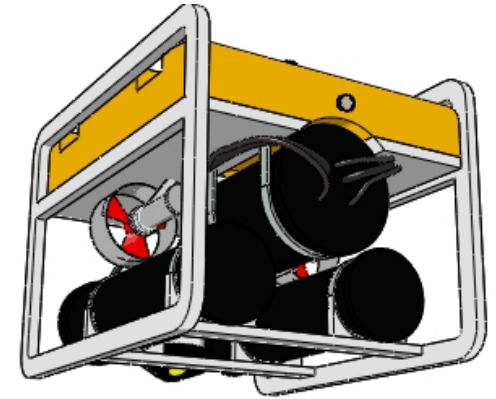


Formi part de l'equip !

La seva empresa o entitat pot fer de *sponsor* del nostre equip. Per a fer-ho pot contribuir de dues maneres diferents, cedint o donant material que necessitem o bé **contribuint econòmicament**. A canvi, nosaltres inclourem el seu logotip en el casc del robot, a la samarreta oficial del nostre equip i a la plana web oficial del projecte. A més inclourem un agraïment especial a totes les nostres declaracions als mitjans de comunicació.

SAUC-E

1^a Competició de Robots Submarins per a Estudiants Europeus



http://www.dstl.gov.uk/technology_transfer/sauce/index.htm

Volem Competir a Europa, Volem Guanyar!



El seu Logo aquí

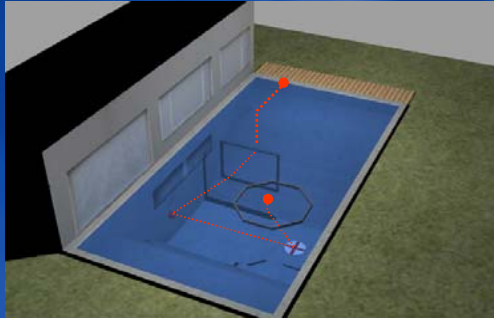
El seu Logo aquí

El seu Logo aquí

El seu Logo aquí

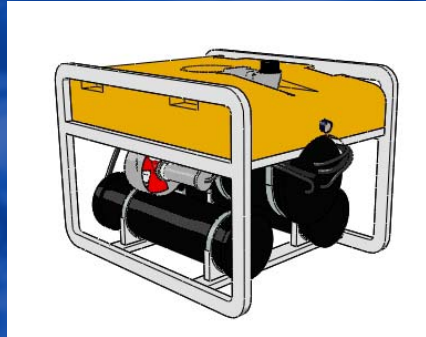
El seu Logo aquí

La Missió



1. Sortir del punt de llançament
2. Travessar, sense xocar, un requadre de PVC
3. Localitzar un objectiu situat a mitja profunditat. Navegar cap a ell i impactar-lo.
4. Localitzar una creu situada al fons. Aproximar-se i deixar caure una peça el mes a prop possible
5. Localitzar la zona d'emersió (marcada acústicament) i sortir a superfície dintre de la zona marcada.

El Robot



PROPULSORS:



Motors de CC amb tacòmetre

SENSORS:



Sonar de Imatge



Velocímetre Doppler

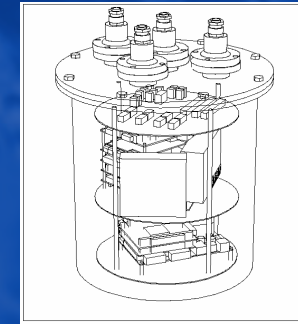


Underwater Camera

Mesures

- Velocitat
- Orientació
- Proximitat
- Pressió
- Altitud

El Maquinari



- 586 PC104
- PIII Mini-ITX
- Ethernet 100 Mb

El Programari



- Kernel 2.6 de GNU/Linux.
- Patch per temps real de RTAI.
- CORBA-RT ACE/TAO.
- Disseny UML amb Poseidon.
- Simulació Hardware in the Loop amb NEPTUNE.

Volem aprendre a dissenyar, desenvolupar, innovar, treballar en equip, competir, i si podem, Guanyar



Espai reservat per a la publicitat