

Composición del equipo

- Somos un equipo multidisciplinar de 7 estudiantes y 3 profesores de los estudios de Ingeniería en Informática y Ingeniería Industrial.
- El equipo está liderado por un estudiante que actúa como gestor del proyecto.
- Formamos parte del Grupo de Investigación en Visión por Computador y Robótica de la UdG. <http://vicorob.udg.es>

¿Qué hay que hacer?

- Construir un Robot submarino que realice una misión predefinida, de forma autónoma y sin intervención de ninguna persona.
- El robot debe transportar sus propias baterías, los ordenadores de control y los sensores necesarios para llevar a cabo la misión.

¿Cuál es el Reto?

- Demostrar que aquí también puede hacerse alta tecnología.
- Demostrar que nuestros estudios están a nivel Europeo.
- Demostrar que somos emprendedores.



¿Qué es SAUC-E?

SAUC-E es el acrónimo de Student Autonomous Underwater Challenge - Europe que significa reto en robótica submarina autónoma. SAUC-E es una competición entre estudiantes europeos para fomentar la investigación y desarrollo en tecnología submarina. SAUC-E también fomenta el liderazgo y la competición dentro de Europa.

¿ Quien Compite?

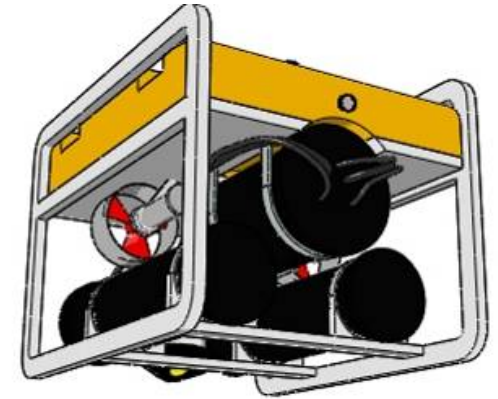


¡Forme parte del equipo!

Su empresa o entidad puede actuar como *sponsor* de nuestro equipo. Para ello, puede *ceder* o *donar* parte del material que necesitamos, o bien contribuir económicamente. A cambio, nosotros incluiremos su logotipo en el casco del robot, en la camisa oficial de nuestro equipo y en nuestra web oficial del proyecto. Además incluiremos un agradecimiento especial en todas nuestras declaraciones en los medios de comunicación. También puede actuar como *sponsor* principal y dar nombre al equipo.

SAUC-E

1ª Competición de Robots Submarinos para Estudiantes Europeos



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

Queremos competir en Europa. ¡Queremos Ganar!



su
Logo aquí

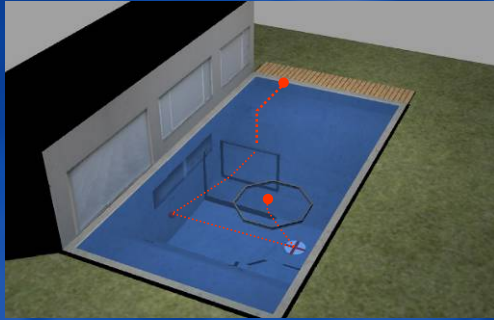
su
Logo aquí

su
Logo aquí

su
Logo aquí

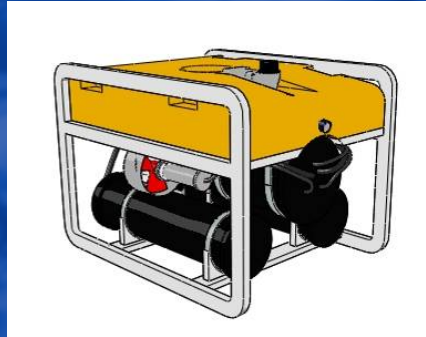
su
Logo aquí

La Misión



1. Salir del punto de lanzamiento.
2. Atravesar, sin chocar, un recuadro de PVC.
3. Localizar un objetivo situado a media profundidad. Navegar hacia el y impactarlo.
4. Localizar por visión una cruz situada en el fondo. Aproximarse y dejar caer un marcador lo mas cerca posible.
5. Localizar la zona de emersión (señalizada acústicamente) y salir a superficie dentro de la zona delimitada.

El Robot



PROPULSORES:



Motores de CC con tacómetro

SENSORES:



Sonar de Imagen



Velocímetro Doppler

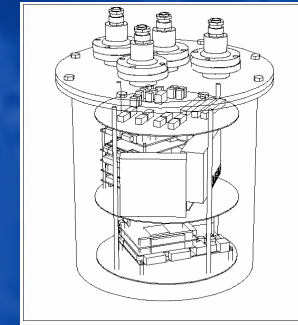


Cámara Submarina

Lecturas

- Velocidad
- Orientación
- Proximidad
- Presión
- Altitud

El Hardware



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

El Software



- Kernel 2.6 de GNU/Linux.



- Parche para tiempo real de RTAI.



- CORBA-RT ACE/TAO.



- Diseño UML con Posseidon.



- Simulación *Hardware in the Loop* con NEPTUNE.

Queremos aprender a diseñar, desarrollar, innovar, trabajar en equipo, competir, y si podemos, Ganar



Espacio Reservado para la publicidad