



**CONSEJO DE DESARROLLO CIENTIFICO Y HUMANISTICO**  
UNIVERSIDAD CENTRAL DE VENEZUELA

**Proyecto n° PG-03-00-6549-06**

**Estudio de control y trabajo colaborativo entre robots, utilizando comunicación inalámbrica Bluetooth**

*Responsable:* **Villapol Blanco, María Elena**

*Etapas cumplidas / Etapas totales* 1/1

*Especialidad:* Robótica, redes móviles

**Resumen:** En el proyecto se diseña y construye robots móviles utilizando un kit de robótica Lego® Mindstrom NXT. Con un modelo de robot definitivo procede a la incorporación de sensores para la medición de variables ambientales, como sensor de temperatura, sensor de luz, sensor de sonido, etc. Esta fase de la investigación la culmina realizando una aplicación de comunicación vía bluetooth entre robots y un computador, mediante la cual se podría realizar el monitoreo de los valores censados y dar órdenes de movimientos al robot. Tomando como insumo los avances descritos anteriormente procede al desarrollo de una herramienta de gestión para monitorear variables ambientales haciendo uso de robots y así poder emitir mensajes de notificación ante ciertos valores, además de realizar el cálculo de estadístico sobre el entorno monitoreado.

**Productos**

*Otros*

*Tesis de Pregrado*

Carlos E. Tovar y Paolo G. Tosiani, “Diseño, construcción y programación de robots móviles para la captura y transmisión de eventos físico vía Bluetooth”, UCV, 2007.1.

Mayerlin Blanco A. y Mariela Louis R., “Desarrollo de un sistema de gestión de robots móviles para la monitorización de variables ambientales”, UCV, 2008. 2.