

Trajectory generation experimental results of a single traction ball robot

Investigador responsable: Gustavo Kato

Asistente de investigación: Edmundo Pozo

Financiado por: Financiamiento propio

Departamento de Ingeniería - Sección Electricidad y Electrónica

El proyecto busca demostrar las virtudes que posee un robot móvil con una única bola de tracción al momento de generar trayectorias. En esta primera parte se ha diseñado y construido el robot para realizar las experimentaciones básicas y mostrar los resultados.

El proyecto ha sido aceptado para su presentación oral en el congreso internacional "56th Internationales Wissenschaftliches Kolloquium en la Ilmenau University of Technology" (Alemania).