Estudio, diseño e implementación de una red industrial para robot.

(Firebot) de detección de focos de incendio en zonas de difícil acceso como apoyo para grupos de rescate



Autor

Varios autores

Sinopsis

Este documento describe los resultados del proyecto de investigación "Estudio, diseño e implementación de una red industrial para robot (Firebot) de detección de focos de incendio en zonas de difícil acceso como apoyo para grupos de rescate", perteneciente al Grupo de Investigación en Robótica Móvil Autónoma (ROMA) de la Universidad Distrital. En el proceso se ha implementado una red industrial CAN sobre una plataforma móvil que permite la comunicación de sensores y actuadores y orienta al módulo de comunicación RF, para supervisar y manejar el robot a partir de un sistema remoto controlado por la tarjeta NI PCI-CAN, serie 2; esta es regulada a través de una interfaz usuario desarrollada en Labview. Cabe resaltar que las implementaciones realizadas por la utilidad del robot soportan altas temperaturas, interferencias electromagnéticas, ambientes corrosivos y explosivos, por lo que los sensores y dispositivos electrónicos fueron seleccionados cuidadosamente. Este proyecto de investigación se centra en el protocolo de comunicación CAN; la integración de los sensores al bus industrial CAN ofrece mayor confiabilidad en la información de los datos procesados en el robot Firebot.

Impreso

Año de publicación: 2011

Presentación: Tapa blanda o Bolsillo

Tamaño: 24 x 17 cm

Número absoluto de páginas: 106 Páginas

ISBN13: 9789588723327

$33.000 COP

Palabras clave

Red industrial; Robot; Firebot; Detección de focos; Redes de computadoras

2026 © Sistema Integrado de Metadata Estandarizada desarrollado por Hipertexto - Netizen

Este trabajo es la consecución del robot Firebot, el cual logra que este sea tele operado y que se disminuya aún más el riesgo para los grupos de rescate. Se espera optimizar este producto como transferencia tecnológica a los organismos de rescate.Este trabajo es la consecución del robot Firebot, el cual logra que este sea tele operado y que se disminuya aún más el riesgo para los grupos de rescate. Se espera optimizar este producto como transferencia tecnológica a los organismos de rescate.



Sobre el autor

Varios autores

2026 © Sistema Integrado de Metadata Estandarizada desarrollado por Hipertexto - Netizen