

ROBOT MÓVIL PARA LA EXPLORACIÓN Y MEDICIÓN DE TERRENOS.

El presente trabajo de investigación tiene como objetivo principal desarrollar un robot móvil para la exploración y medición de terrenos. Esta investigación se fundamenta teóricamente en las áreas de electrónica y robótica, sustentadas por Savant (1992), Angulo (1991), Ollero (2001), Reyes (2011), Craig (2006), entre otros. La población integra especialistas en el área de topografía y levantamientos topográficos. El presente trabajo de investigación es considerado una investigación de tipo descriptiva, proyectiva y de campo, de orden no experimental transeccional. Como técnica de recolección de datos se utiliza un guión de entrevista como instrumento para obtener la información. La metodología se basa en la unión de los planteamientos de los autores Angulo (1996) y Savant (2000), y se lleva a cabo en ocho (8) fase, las cuales se denominan de la siguiente manera: Fase I: Definición del problema, Fase II: Definición de las especificaciones, Fase III: Esquema general del hardware, Fase IV: Organigrama general, Fase V: Implementación del hardware, Fase VI: Adaptación entre el hardware y el software, Fase VII: Depuración del software, Fase VIII: Construcción del prototipo definitivo y las pruebas finales. Con el fin de la realización de las fases, así como también, cumplir con los objetivos planteados, se ejecutan actividades de acuerdo a los objetivos propuestos para cumplir así con el desarrollo un robot móvil para la exploración y medición de terrenos que permita realizar mediciones de área y distancias entre vértices de una manera eficaz y precisa en el estado Zulia.

Autores: Escalante, Jorman; García, Lynn; Montiel Franky

