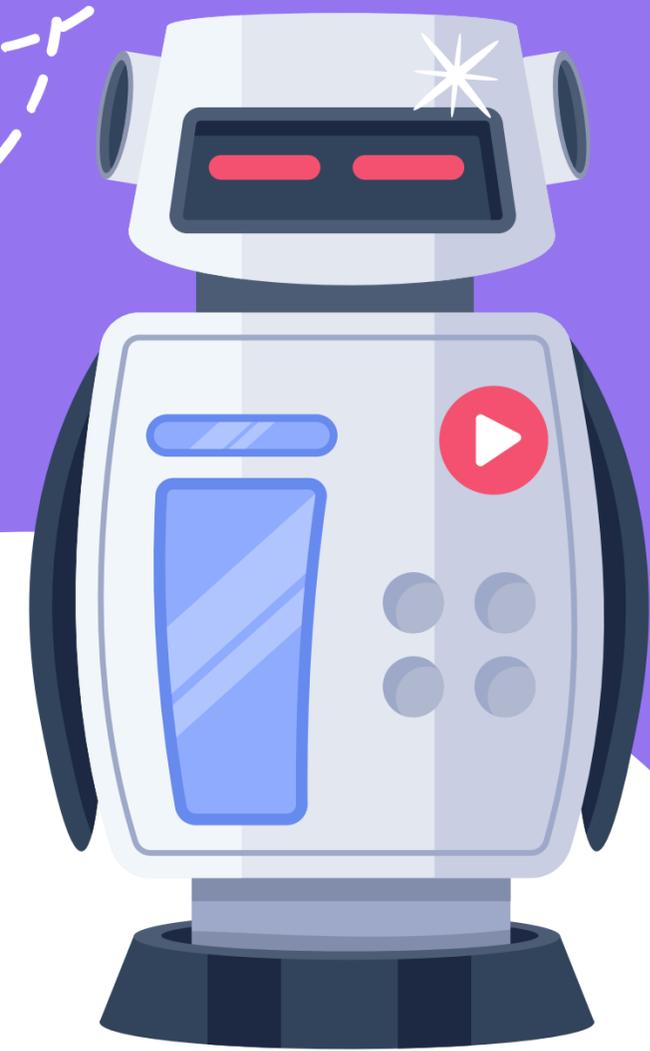


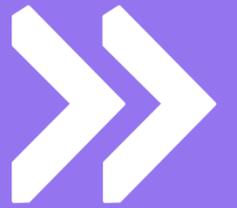
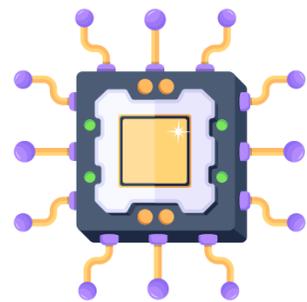


STRATFORD EXPLORER

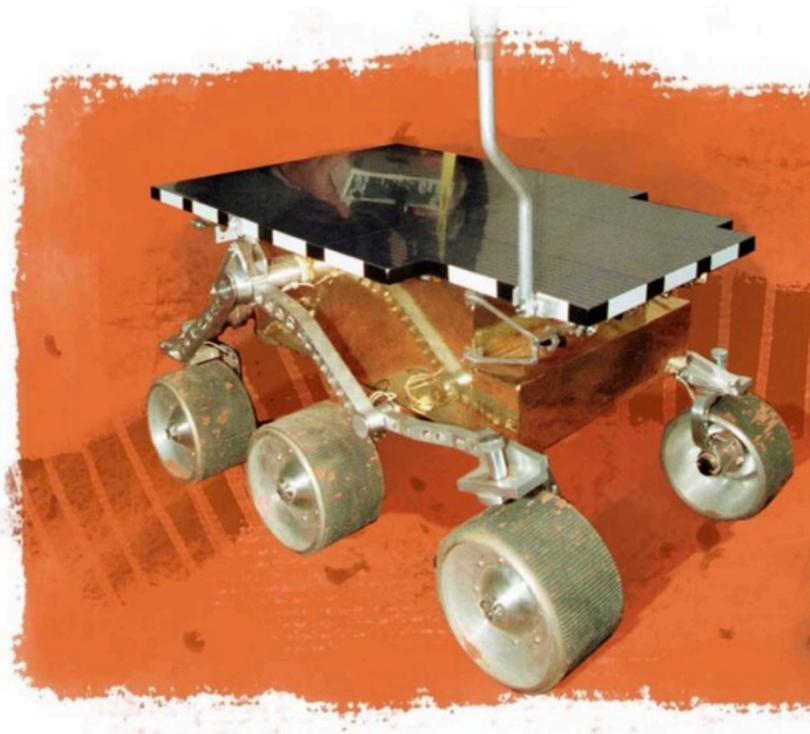


EXPLORACIÓN ESPACIAL

EXPLORAR EL ESPACIO FOMENTA LA
INNOVACIÓN Y LA COLABORACIÓN
INTERNACIONAL



ROBOTS ESPACIALES



Sojourner (lanzado en 1996)

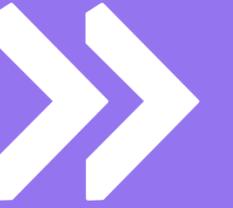


**Spirit y Opportunity
(lanzados en 2003)**

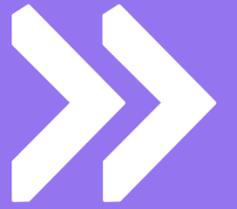


**Curiosity (lanzado en
2011)**

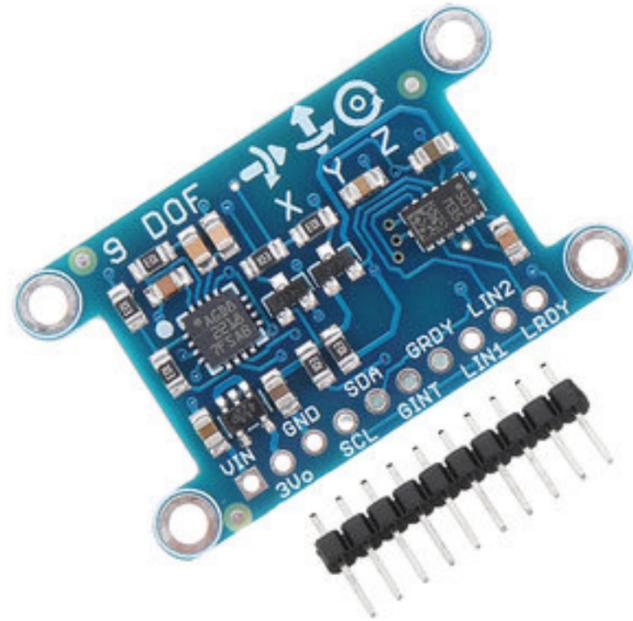




**¿QUÉ
SENSORES
UTILIZAMOS?**



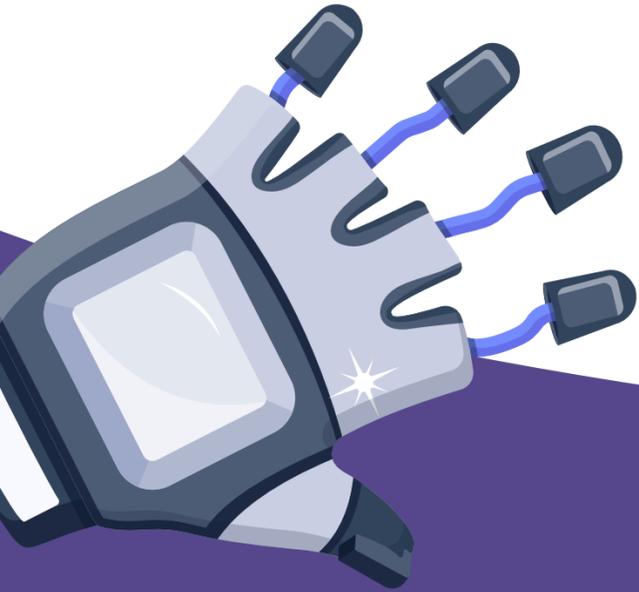
IMU



IMU, (Unidad de Medición Inercia), es un dispositivo electrónico que mide e informa de la aceleracion entre otro

IMU

SENSORES UTILIZADOS



Barómetro

El barómetro mide la presión atmosférica. En el IMU 10 DOF, hay un barómetro de 1 eje (1DOF). Esto puede utilizarse para estimar la altitud o detectar cambios en la presión debido a cambios en la altitud

Acelerómetro

El acelerómetro mide la aceleración lineal en tres ejes: X, Y y Z. Proporciona información sobre cambios en la velocidad o aceleración del objeto al que está adherido.



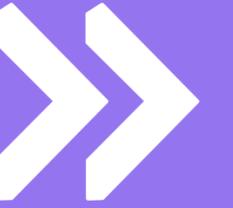
ULTRASONICO

El sensor ultrasonico es un sensor de medicion que usa ondas ultrasonicas

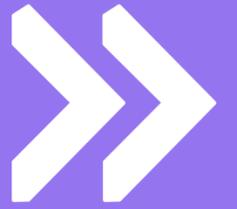


MÓDULO BLUETHOOT

dispositivo que soporta conexiones inalámbricas a través del protocolo "Bluetooth".



**¿QUÉ
MATERIALES
UTILIZAMOS?**



SERVOMOTORES

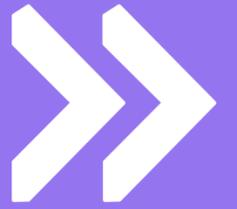


Motor eléctrico que lleva incorporado un sistema de regulación que puede ser controlado tanto en velocidad como en posición.



JUMPERS

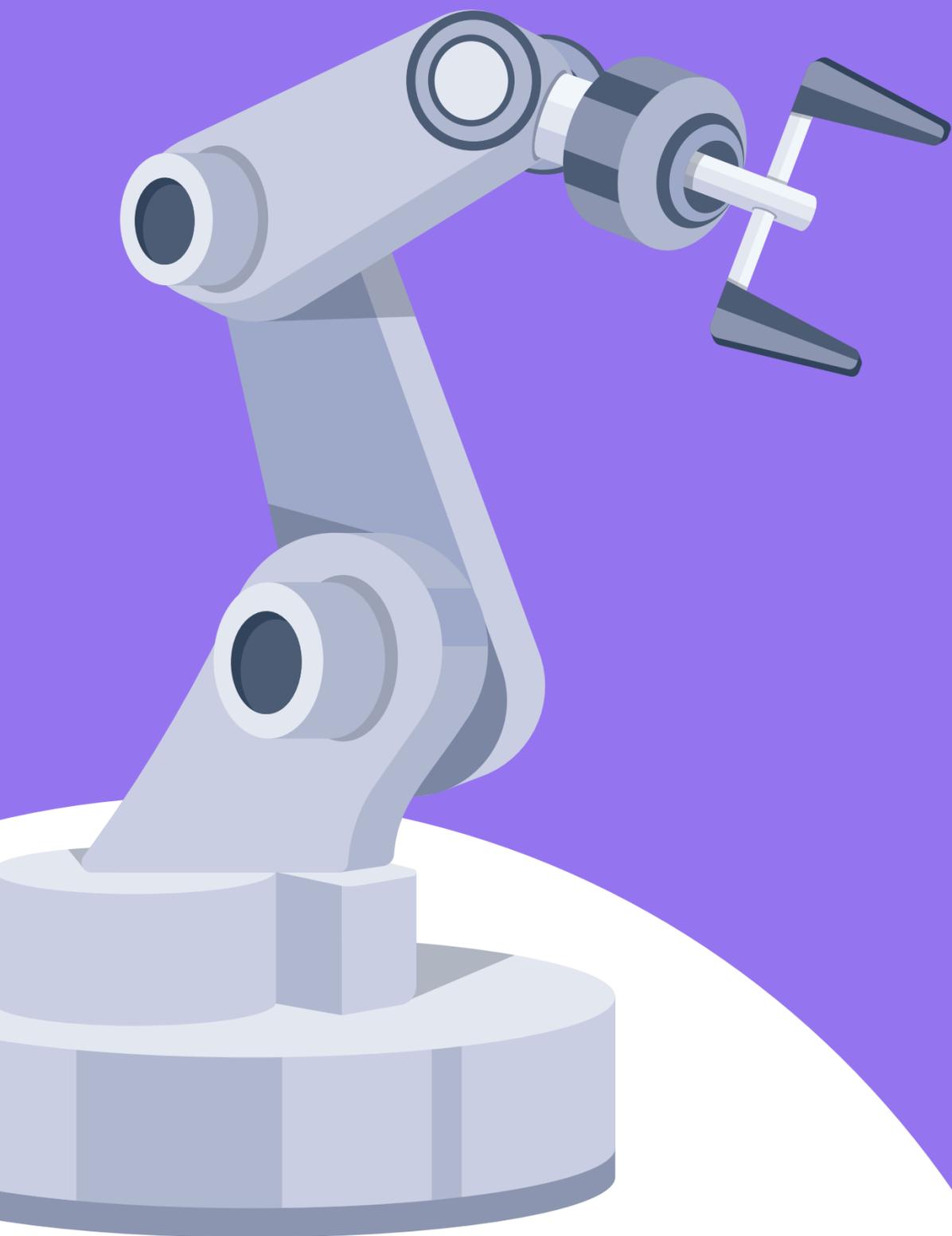
Elemento de electrónica que permite abrir o cerrar un circuito eléctrico mediante terminales.



ACRÍLICO



Polímero de metil metacrilato, PMMA. Es un termoplástico. Muy resistente a las variaciones de temperatura.



OBJETIVOS DEL HEXÁPODO

1

Facilitar la exploración espacial, mediante sensores

2

Mide la presión atmosférica y temperatura de los planetas

3

Con aplicaciones extras de IA se podrán hacer mapas de otros planetas



ETAPAS DEL PROYECTO



Construcción



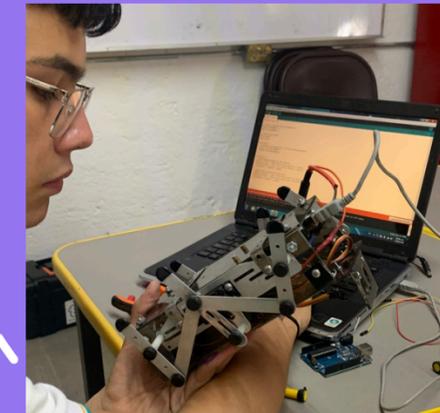
soldar, cortar, lijar, atornillar,
poner tuercas, cortar

Programación

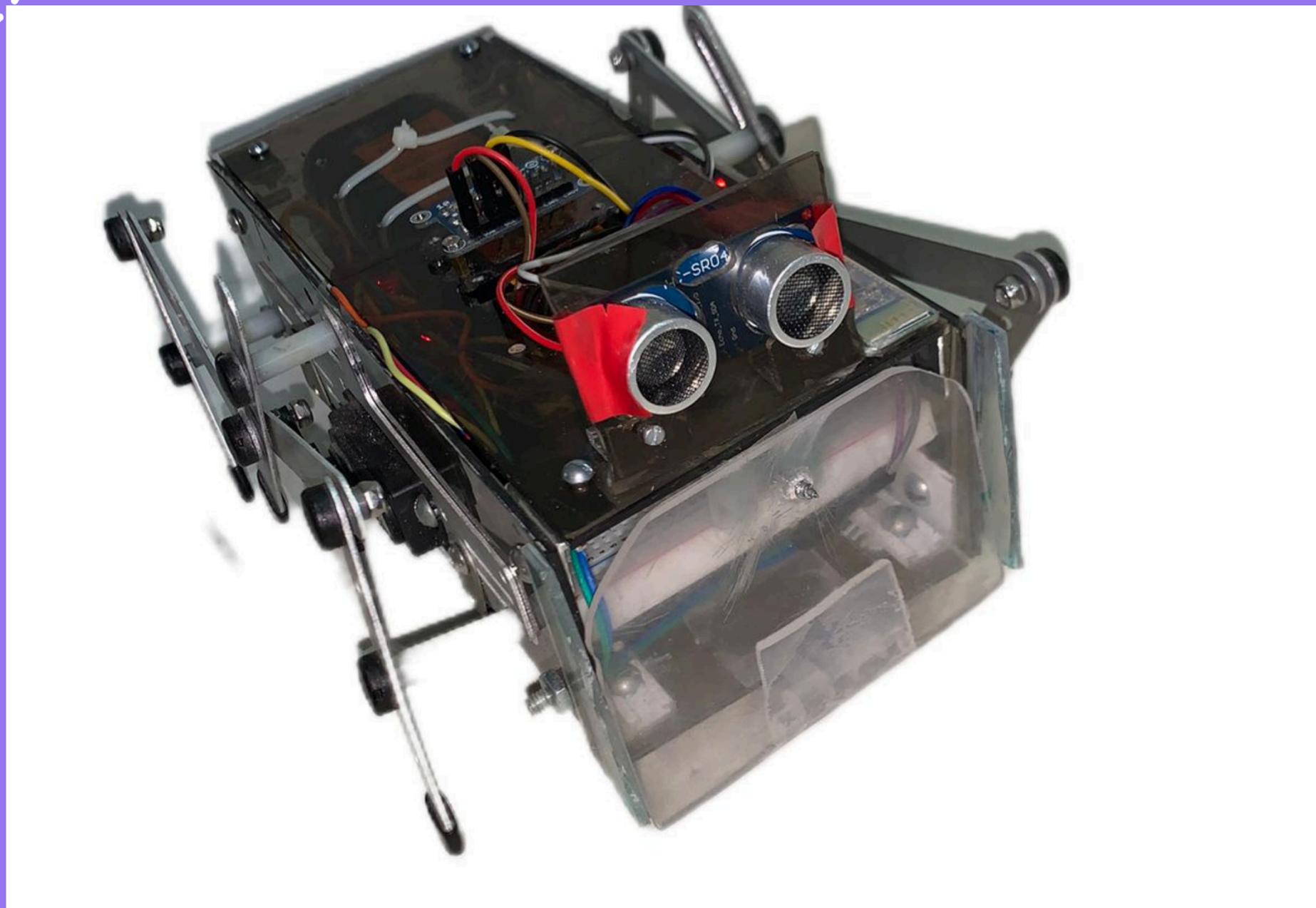


conectar sensor imu, sensor
ultrasonico, modulo bluetooth,
programar su caminar y
movimientos

Pruebas



probar codigos, corregir, ajustar
y rectificar que todo funcione
correctamente



Muchas gracias por su atención