

Validación de movimiento de un prototipo de robot social mediante la programación de movimientos básicos

Leonardo Fabio Quiroz Bolívar

Dentro de los campos de la ingeniería y mediante la tecnología avanzada se pueden abarcar diferentes enfermedades o trastornos mentales en diferentes tipos de pacientes, en este documento se plantea una posible alternativa para utilizar un prototipo de robot social para ser un futuro soporte en los tratamientos con niños autistas, para esto se tiene en cuenta los diferentes requerimientos funcionales y constructivos que debe tener dicho prototipo para poder ser empleado, seguidamente de una programación básica para asegurar que sus movimientos sean de ayuda para la persona encargada de la terapia.

«Es por eso que se plantearan diferentes alternativas y se elegirá la más indicada para desarrollar dicho proyecto, se desarrollarán los cálculos dinámicos y estáticos para garantizar su funcionalidad, teniendo como prioridad cumplir las 3 leyes básicas de la robótica»