

**FICHA DE PROYECTO 2003:**

No. Proyecto: <b>410.02.03-PR</b>		Status <b>VIGENTE</b>							
Título del Proyecto: <b>UNA ARQUITECTURA MODULAR DE VISIÓN ROBÓTICA (CALIMOD)</b>									
Departamento de Adscripción: <b>CIENCIAS COMPUTACIONALES</b>									
Responsable:		<b>DR. RAÚL PINTO ELÍAS</b>				SNI	SI	Nivel	<b>C</b>
Línea de Investigación: <b>SISTEMAS BASADOS EN CONOCIMIENTO</b>									
Patrocinador 1		<b>COSNET</b>			No. Convenio:		<b>410.02.03-PR</b>		
Patrocinador 2					No. Convenio:				
Monto Patrocinado:(1)		CAPITULO 2000	CAPITULO 3000	CAPITULO 5000	TOTAL				
Solicitado		<b>\$106,300.00</b>	<b>\$72,000.00</b>	<b>\$0.00</b>	<b>\$178,300.00</b>				
Otorgado		<b>\$106,300.00</b>	<b>\$27,315.00</b>	<b>\$0.00</b>	<b>\$ 133,615.00</b>				
Monto Patrocinado:(2)		CAPITULO 2000	CAPITULO 3000	CAPITULO 5000	TOTAL				
Solicitado		<b>\$0.00</b>	<b>\$.00</b>	<b>\$.00</b>	<b>\$.00</b>				
Otorgado		<b>\$</b>	<b>\$</b>	<b>\$</b>	<b>\$</b>				
Prioridad:	Alta	Media	Baja	Fecha de Inicio:	Programada	Real			
	<b>X</b>				<b>01-10-2003</b>				
Tipo de investigación:	Básica	Des. Tecn.	Duración:	12	Fecha de Terminación	30-09-2004			
		<b>X</b>		meses					
Inv. 1	<b>MC ANDREA MAGADÁN SALAZAR</b>				%Asig	SNI	<b>NO</b>	Nivel	
Inv. 2	<b>DR. VOSS KLAUS</b>				%Asig	SNI		Nivel	
Est. 1				Est. 3					
Objetivos:									
<p><b>CONTINUAR CON EL DESARROLLO DE UNA BASE PARA EL DESARROLLO DE SISTEMAS DE CONTROL DE MEDIANTE PERCEPCIÓN VISUAL. · PROBAR LA HIPÓTESIS DE QUE EL DISEÑO DE SISTEMAS DE VISIÓN ROBÓTICA PUEDE SER MODULAR Y DE MANERA GENERAL INDEPENDIENTE DE LA TAREA. · ESPECIFICAR UN CONJUNTO DE TAREAS DE VISIÓN ROBÓTICA Y SUS CORRESPONDIENTES TAREAS POR COMPONENTES (COMPONENTE DE VISIÓN Y COMPONENTE DE ROBÓTICA). · DESARROLLAR UN SISTEMA QUE TOMA COMO ENTRADA LA DEFINICIÓN DE UNA TAREA DE VISIÓN ROBÓTICA Y GENERE COMO SALIDA UNA LISTA DESGLOZADA DE TAREAS PARA SER EJECUTADAS POR LOS COMPONENTES DEL SISTEMA (COMPONENTE DE VISIÓN Y COMPONENTE DE ROBÓTICA).</b></p>									
Breve descripción del proyecto:									
<p><b>ESTE PROYECTO SE REALIZARÁ: A)ESTABLECER UN CONJUNTO DE TAREAS TÍPICAS DE VISIÓN ROBÓTICA DONDE SE INVOLUCRE EL PROCESO DE ENSAMBLE Y EL PROCESO DE CONTROL DE CALIDAD DE PRODUCTOS. B)DESCRIBIR LAS TAREAS DE VISIÓN ROBÓTICA EN SUB-TAREAS CON DIAGRAMAS DE PROCESOS DETALLANDO LA INTERACCIÓN DE LOS COMPONENTES DEL SISTEMA Y DEFINIENDO LOS REQUERIMIENTOS DE PROCESOS EN TÉRMINOS DE LA ARQUITECTURA MODULAR; ESTO ES, INDEPENDIENTES DE LOS COMPONENTES PARTICULARES DE VISIÓN Y ROBÓTICA. C)COMO RESULTADO DEL PROYECTO SE ESPERA UNA BASE PARA EL DESARROLLO Y LA RÁPIDA INTEGRACIÓN DE PROTOTIPOS DE SISTEMAS DE VISIÓN ROBÓTICA CON MIRAS A OFRECER SOLUCIONES PARA LA AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL.</b></p>									
Principales actividades y programa de avance (formato anexo)									