

Piattaforma robotica cingolata per
lo studio di algoritmi di
navigazione autonoma basati su
Visione 3D

MyzharBot

by
Walter Lucetti

Kublai Award 2014

Roma, 13 Dicembre 2014

Progetto MyzharBot

- Robot cingolato
- Progetto di ricerca personale
- Open Hardware e Open Source
- Sito internet dedicato
- Comunità di appassionati di robotica da tutta Italia

Scopo...

- Studio di algoritmi di navigazione autonoma basati sulla Visione 3D
- Applicazioni pratiche illimitate (ricerca, esplorazione, sicurezza, domotica, sport, agricoltura, ...)
- Condivisione pubblica dei risultati e dei metodi utilizzati per ottenerli
- Coinvolgimento nel progetto di altri appassionati

Storia

2005 – Nasce l'idea

2006 – Nasce “robot-home.it”

2010 – Nasce il team Walter Lucetti – Mauro Soligo

2011 – Primo prototipo

2012 – Primi movimenti controllati, YouTube, Indiegogo

2013 – Secondo prototipo in legno

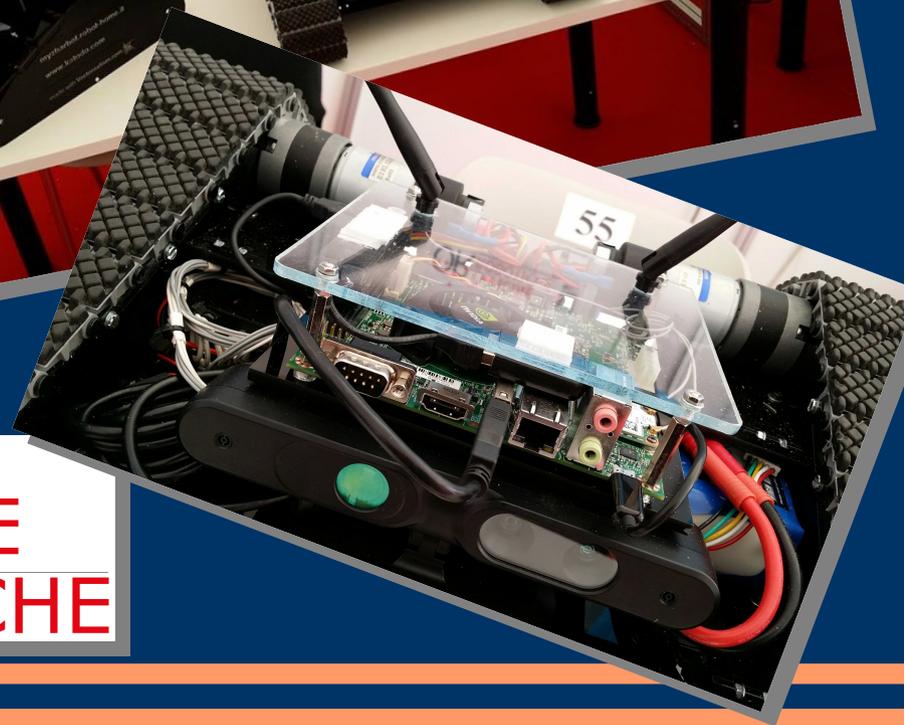
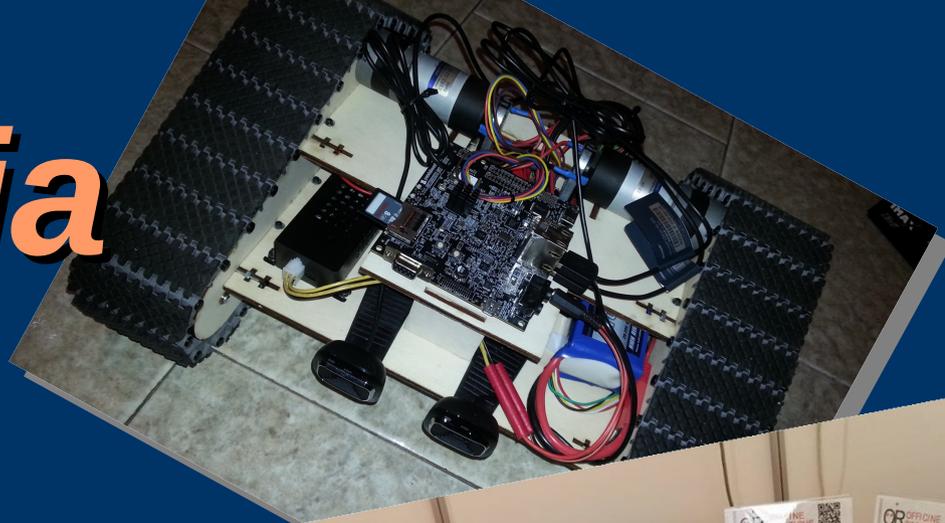
2014 – Terzo prototipo

Aprile 2014 – Officine Robotiche 2014 a Roma

Ottobre 2014 – Maker Faire European Edition

Dicembre 2014 – Kublai Award

Foto storia



Officine Robotiche

- Comunità robotica amatoriale italiana su internet: Roboteck, RoboItalia, Robot-italy, ...
- Gruppo romano A.R.R.M.
- Da A.R.R.M. all'evento “Officine Robotiche 2014” al gruppo “Officine Robotiche”
- Condivisione di informazioni nella community e diffusione tramite web, eventi pubblici, workshop e brevi corsi
- Progetti “in comune”
- Evento “Officine Robotiche 2015” in allestimento

Funzionamento...

Ci vorrebbe troppo tempo
per spiegare come funziona
MyzharBot

...

.....

...

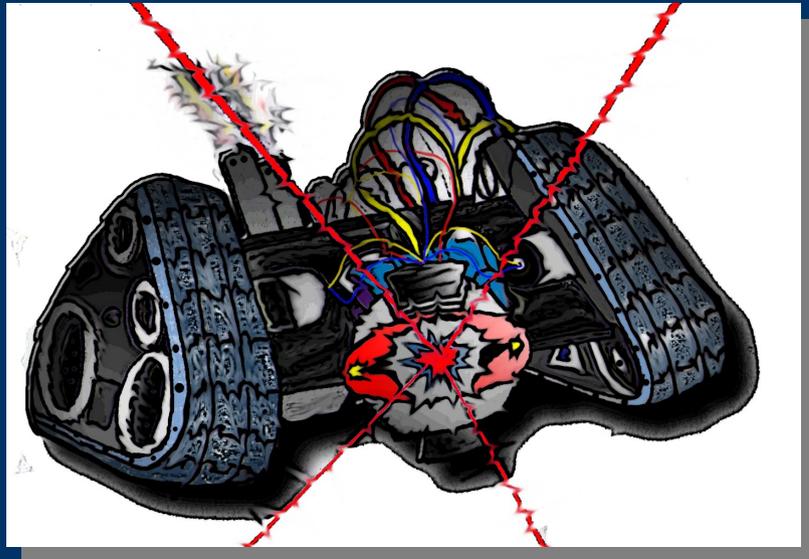
Per togliervi ogni curiosità

Web <http://myzharbot.robot-home.it>

Email myzhar@robot-home.it

Voce +393349236526

E naturalmente di persona.....



MyzharBot

by
Walter Lucetti

Grazie
per
l'attenzione

Kublai Award 2014

Roma, 13 Dicembre 2014