

Resumen

La robótica colectiva busca diseñar sistemas compuestos de varios robots capaces de resolver problemas conjuntamente. Actualmente los robots humanoides son estudiados en el mundo con dos propósitos, el primero de ámbito funcional y el otro con un objetivo experimental. En este documento se describe el trabajo hecho con dos robots humanoides de características similares para que trabajen colectivamente por medio de una unidad de procesamiento central que se basa en la visión artificial y datos de sensores de los robots. Con estos datos la unidad de procesamiento central puede dar órdenes a los robots. La meta final de este proyecto consiste en que dos robots (RTU) se pasen una pelota de un lado a otro lado de una superficie de trabajo usando una unidad central de procesamiento (MPU).