



E0580

WEBVOX: UM AMBIENTE INTERATIVO APLICADO À SONIFICAÇÃO DE TRAJETÓRIAS ROBÓTICAS PELA WEB

Gustavo Solaira Medeiros de Paula (Bolsista FAPESP), Eliane G. Guimarães e Profa. Dra. Artemis Maria Francelin Sanches Moroni (Orientadora), Núcleo Interdisciplinar de Comunicação Sonora - NICS, UNICAMP

Este desenvolvimento é parte do projeto AURAL, um ambiente computacional para controlar a interação de informação sonora, visual e robótica. Em síntese, o processo culmina com a criação de trajetórias para robôs móveis que se integram com o controle visual e sonoro. Os objetivos deste desenvolvimento são a inserção do robô Pioneer P3-DX no ambiente, através do desenvolvimento de um módulo de controle de trajetórias, e a disponibilização do ambiente para uso através da internet, utilizando a infra-estrutura fornecida pelo projeto REAL desenvolvida na FEEC/UNICAMP e DRVC/CTI. A pesquisa produziu um módulo de controle geral para robôs móveis que poderá ser adaptado e estendido para outros usos além do escopo deste projeto. A arquitetura desenvolvida para o sistema WebVOX e as etapas de seu desenvolvimento também constituem técnicas que poderão ser estudadas e aplicadas em outros projetos com características similares.

Robótica - Web Labs - Controle de trajetórias