

Control de un vehículo autoguiado a través de un PC

A. Sánchez Miralles; G. Alonso Ozalla

Abstract-

Este artículo describe las bases para implantar un sistema de control en un vehículo autoguiado (AGV), realizado en el laboratorio del Instituto de Investigación Tecnológica de la Universidad Pontificia Comillas. El sistema de control tiene una arquitectura basada en microprocesador, utilizando un PC convencional y Linux-RT, con el objetivo de minimizar costes y aumentar la flexibilidad en las acciones que el AGV puede llevar a cabo. Se dan unas breves nociones de Linux-RT y se expone la arquitectura de control.

Index Terms-

Due to copyright restriction we cannot distribute this content on the web. However, clicking on the next link, authors will be able to distribute to you the full version of the paper:

[Request full paper to the authors](#)

If your institution has an electronic subscription to Anales de Mecánica y Electricidad, you can download the paper from the journal website:

[Access to the Journal website](#)

Citation:

Sánchez, A.; Alonso, G. "Control de un vehículo autoguiado a través de un PC", *Control de un vehículo autoguiado a través de un PC*, vol.LXXVIII, no.I, pp.25-34, Enero, 2001.