

Anexos

Tabla 1

Comparativa Robots Hexápodos

Aspecto	Robot hexápodo 1	Robot hexápodo 2	Robot hexápodo 3	Asterisk (Osaka, Japón)	Propuesta
Material del Cuerpo	Aleación de Aluminio	Fibra de Carbono	Polímeros Reforzados	Aleación de Titanio	Kevlar
Elementos Electrónicos	Arduino Mega	Raspberry Pi	Nvidia Jetson Nano	STM32 Microcontrolador	ESP32-WROVER
Sensores	Ultrasonido, Infrarrojo	Cámara RGB, Lidar	IMU, Sensor de Proximidad	Cámara RGB, Acelerómetro	Módulo de cámara térmica Lepton, Infrarrojo Sharp
Durabilidad	Resistente a impactos moderados	Alta resistencia a impactos	Sensible a golpes fuertes	Resistente a impactos y vibraciones	Resistente a impactos, visión en tiempo real.
Capacidad de la Batería	5000 mAh	10000 mAh	7500 mAh	Polímero 14.4 V	Polímero de litio 10.000 mAh
Autonomía	2 horas	4 horas	3 horas	3.5 horas	Máximo 5 horas
Sistema de Navegación	GPS, IMU	GPS, Odometría	GPS, IMU	GPS, IMU	GPS, IMU
Peso	5 kg	7 kg	6.5 kg	4 kg	5 kg
Tamaño	50 cm x 30 cm x 20 cm	60 cm x 40 cm x 25 cm	55 cm x 35 cm x 22 cm	55 cm x 35 cm x 22 cm	55 cm x 35 cm x 22 cm

Nota. Se puede observar en la tabla la comparativa de los robots hexápodos existentes para la búsqueda y rescate de personas, así como también el robot hexápodo propuesto.