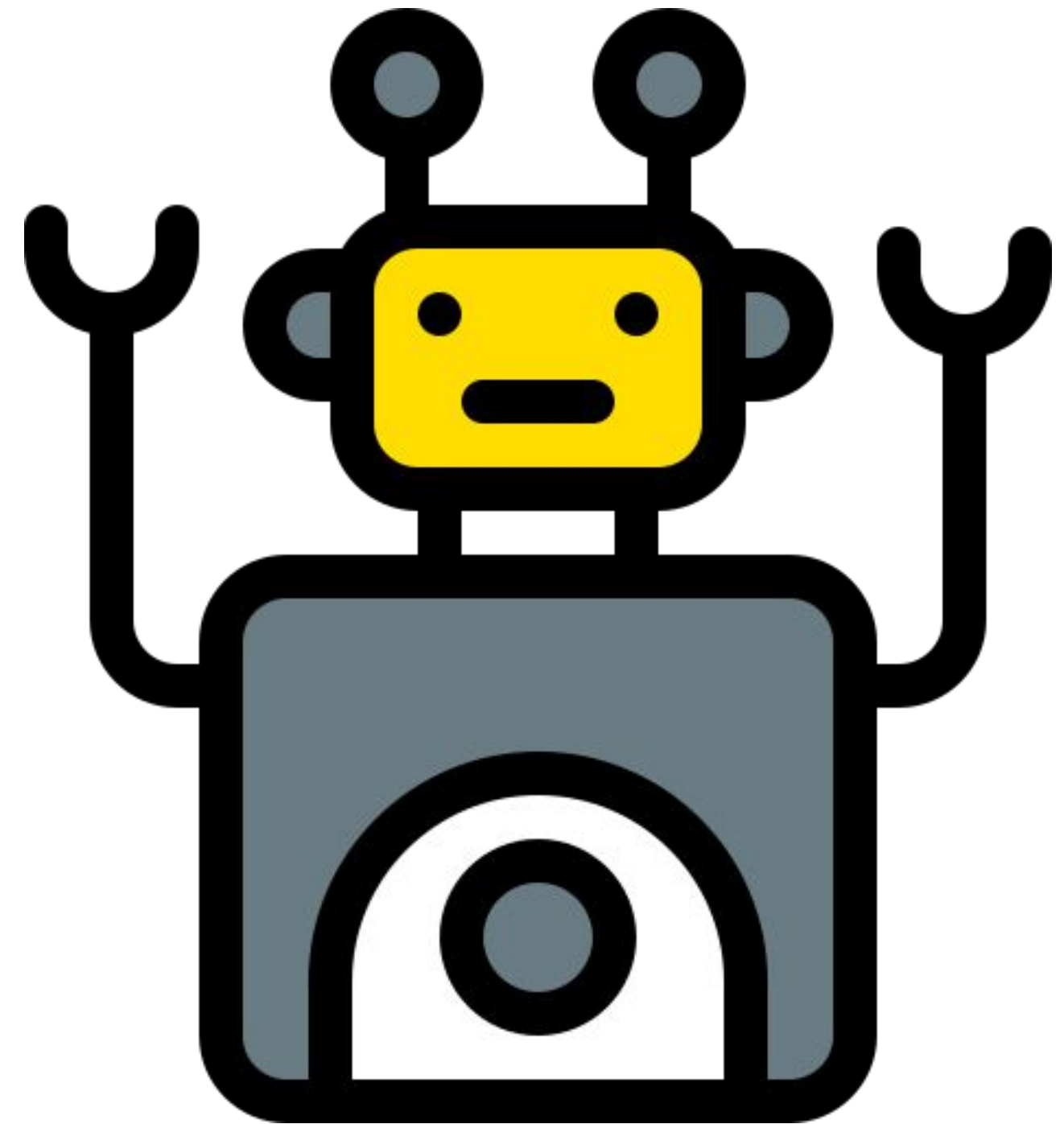
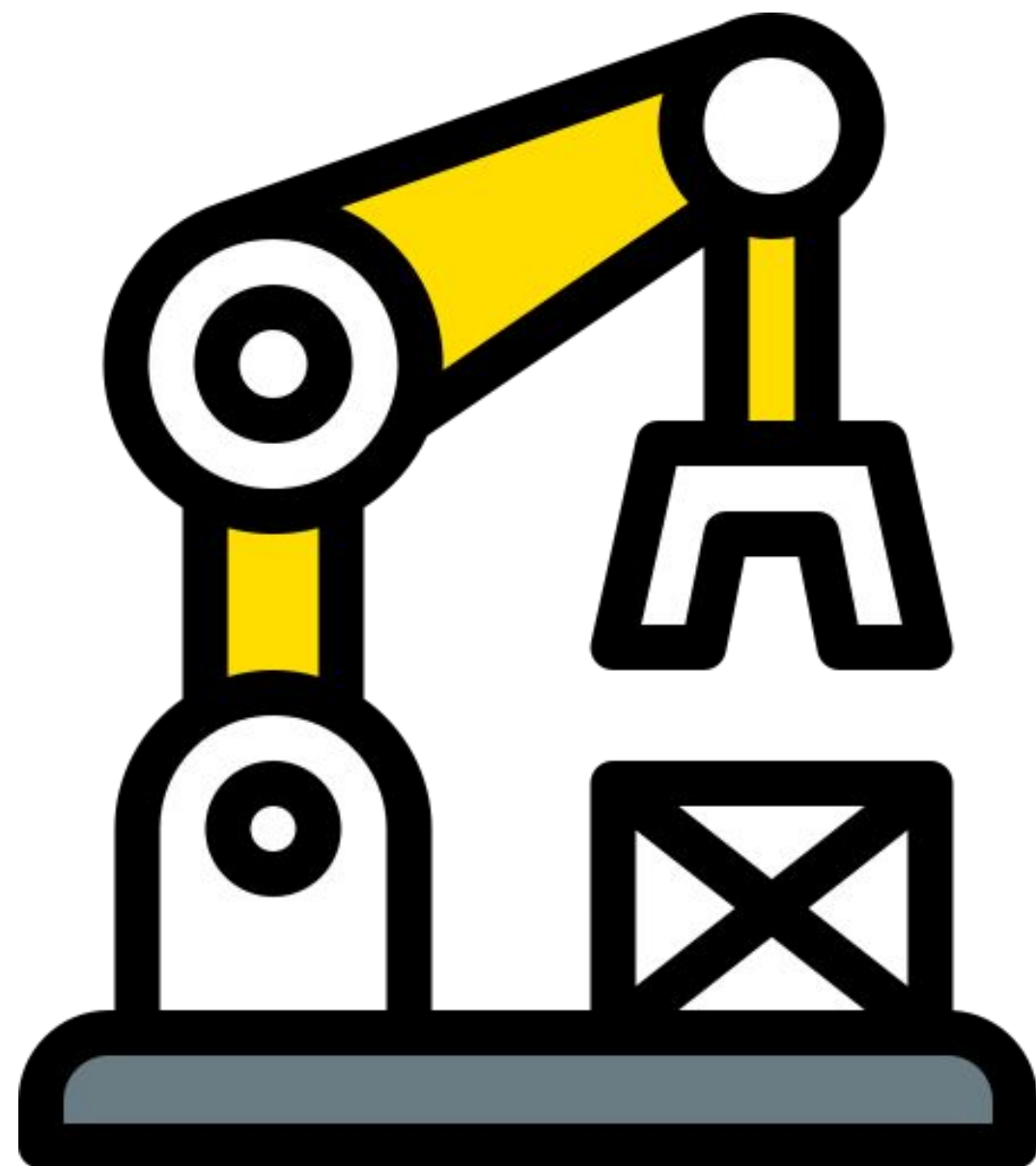


# RA PRÀCTIQUES FINALS

LUCÍA ÁLVAREZ, MAX MIRA, MARTA CARRIÓN,  
POL PÉREZ, PABLO GONZÁLEX





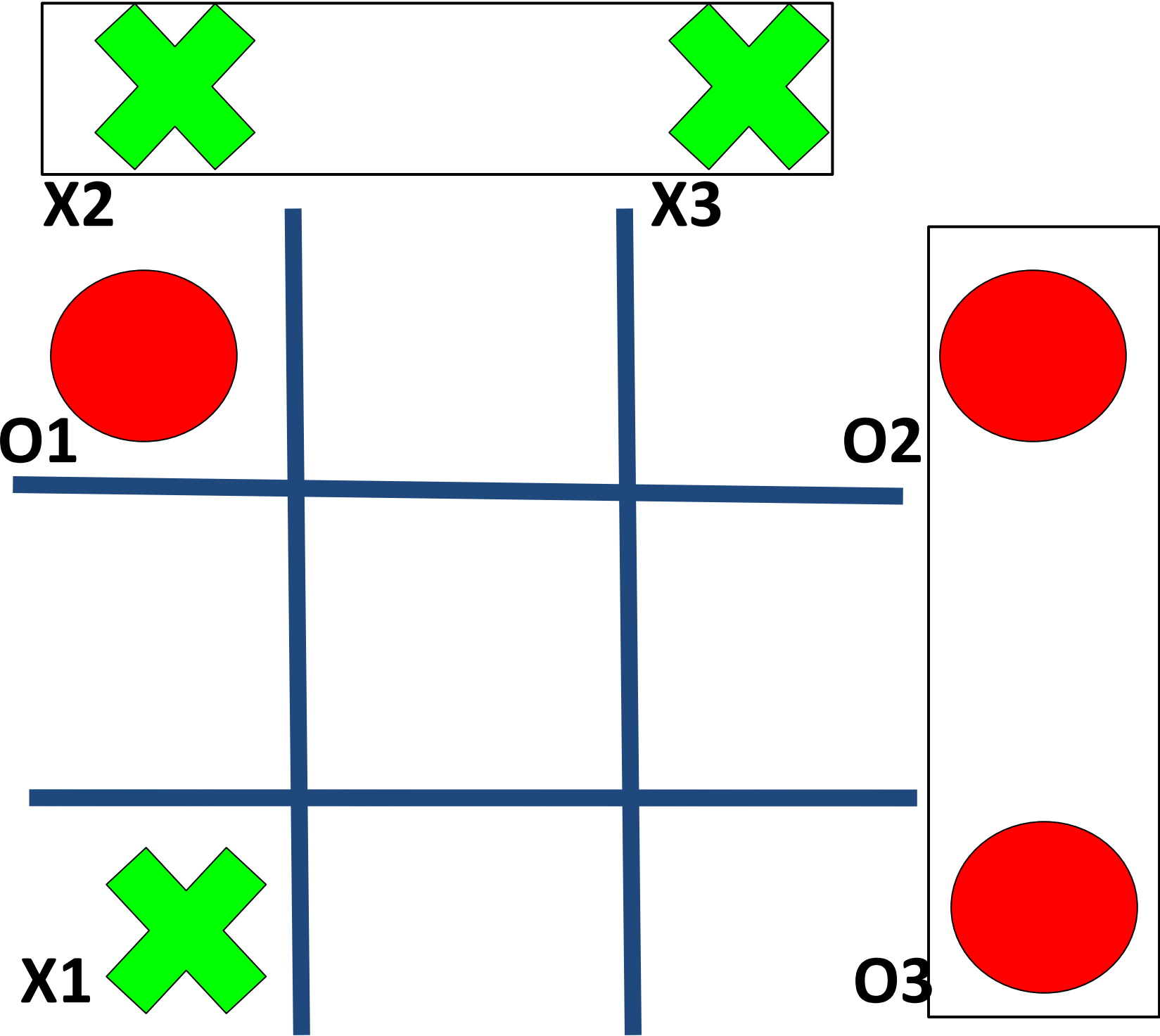
**PARTE DE  
MANIPULACIÓN**

Problema: inicial

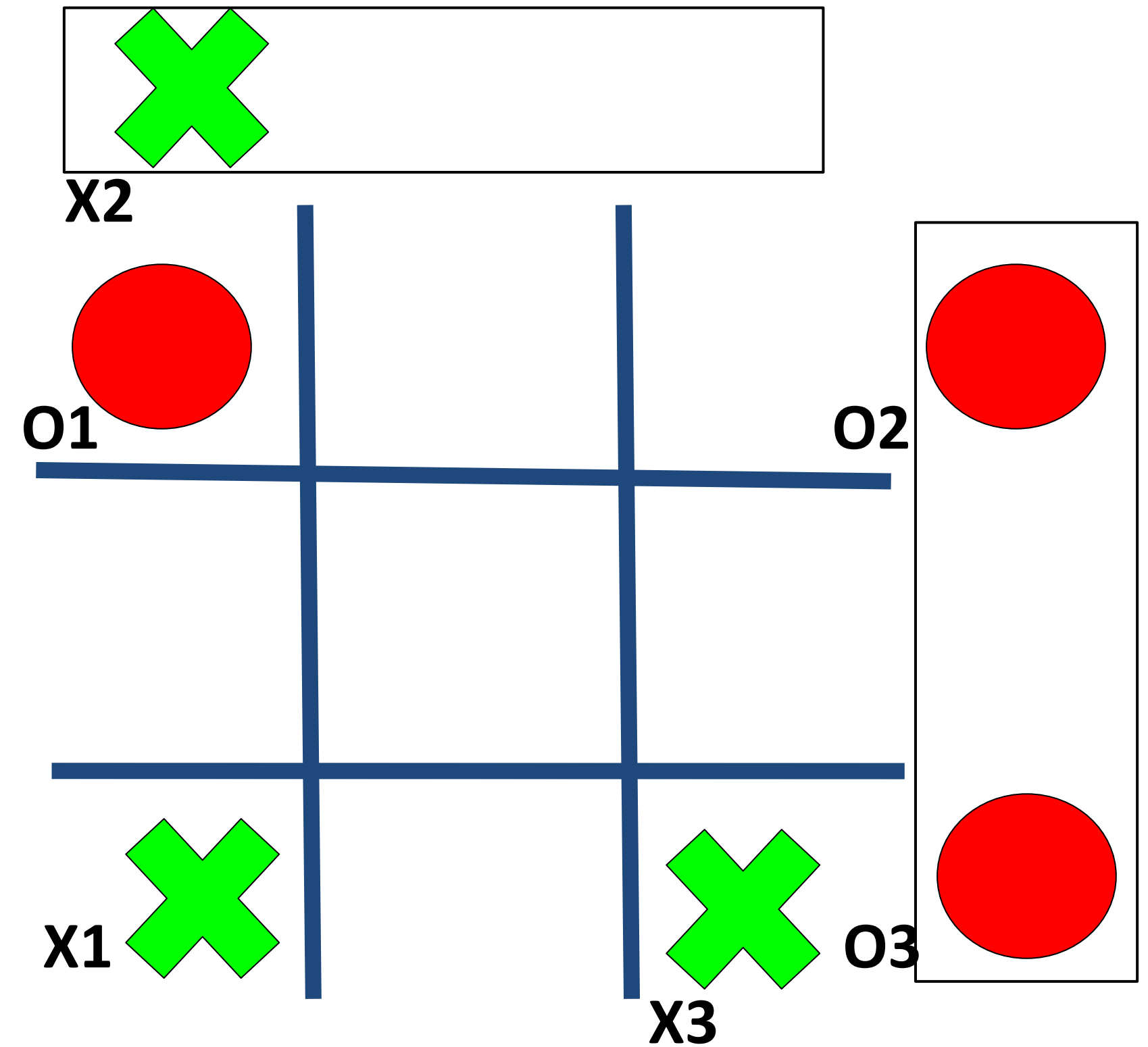
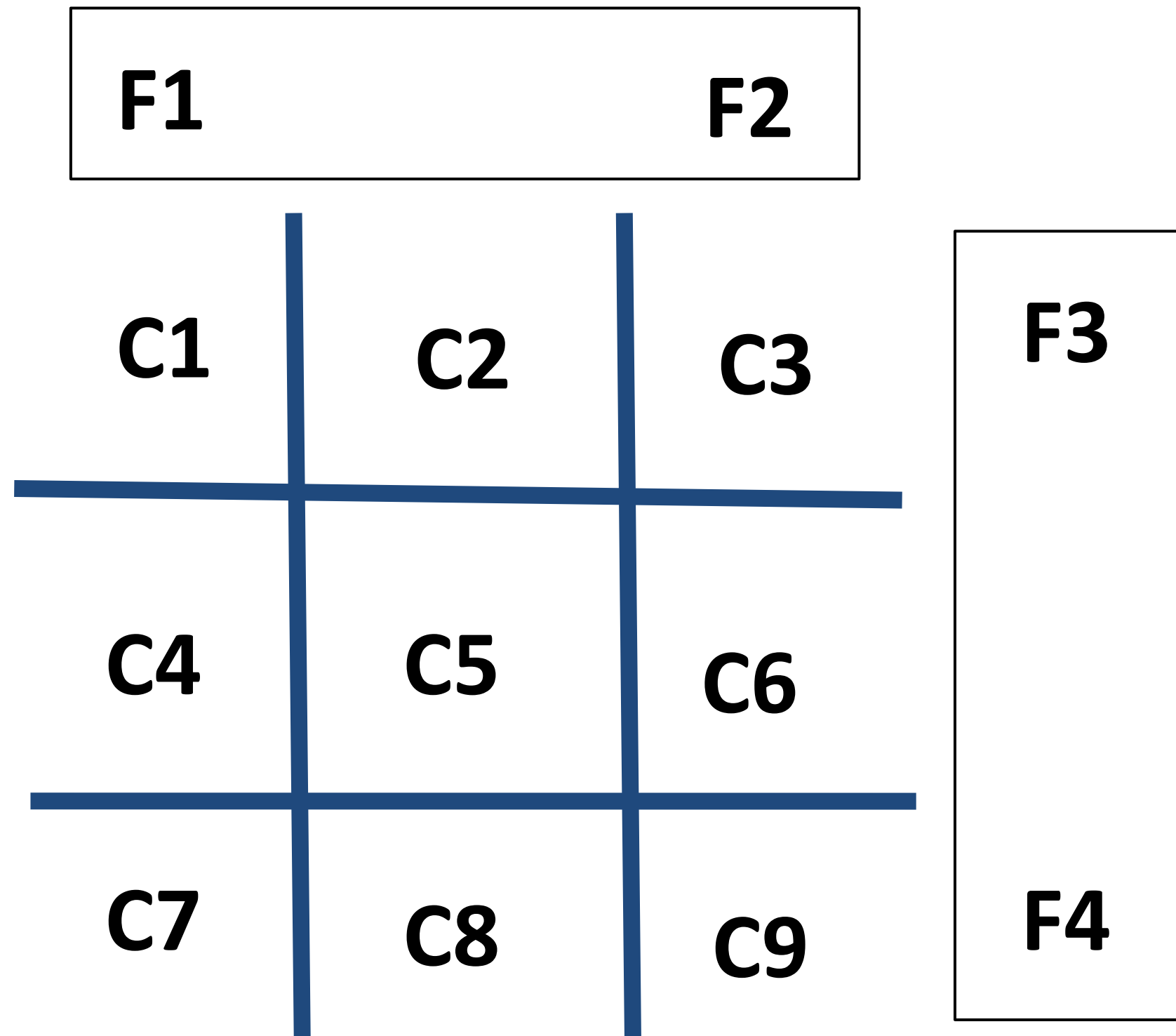
F1	F2
----	----

C1	C2	C3
C4	C5	C6
C7	C8	C9

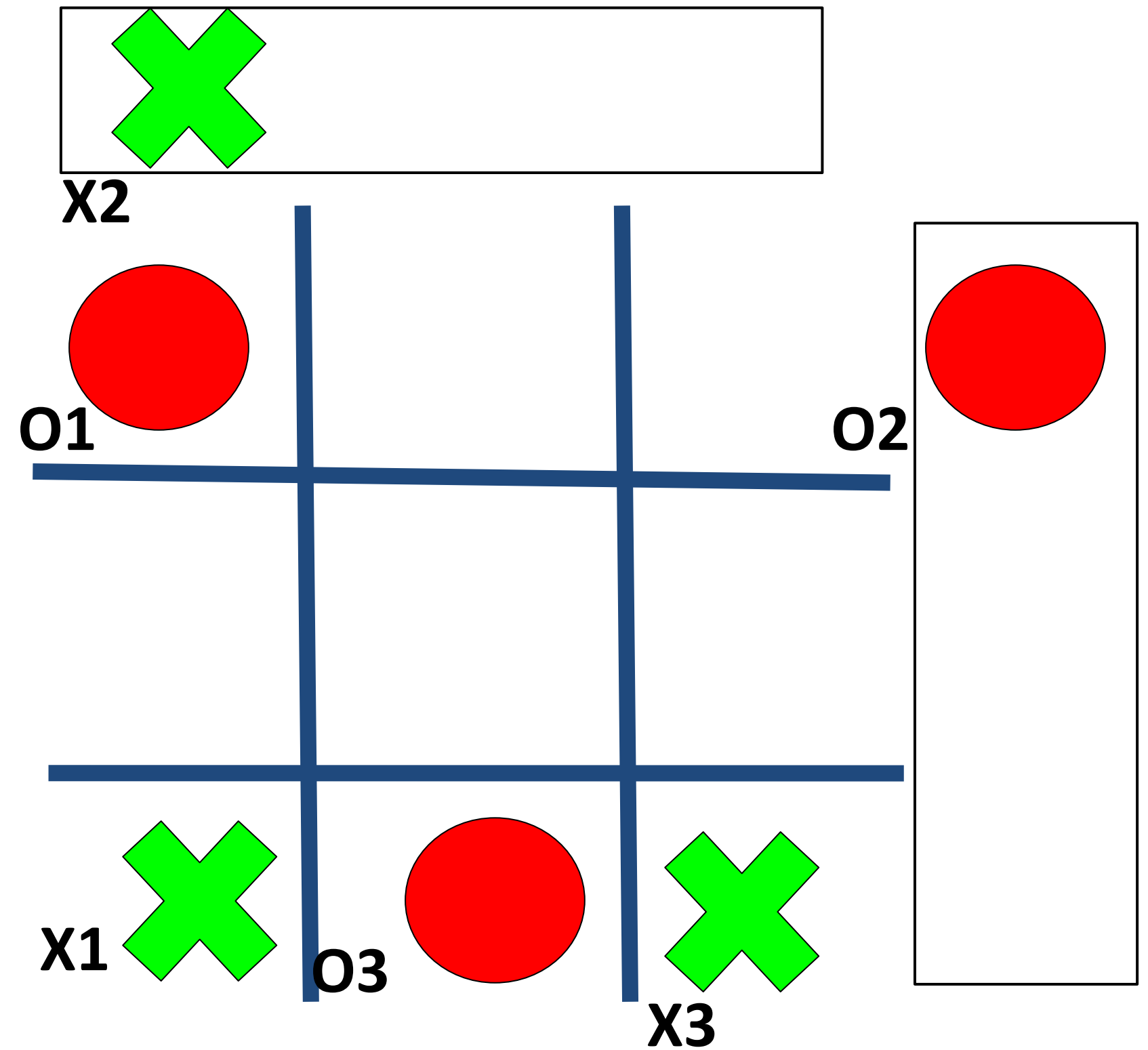
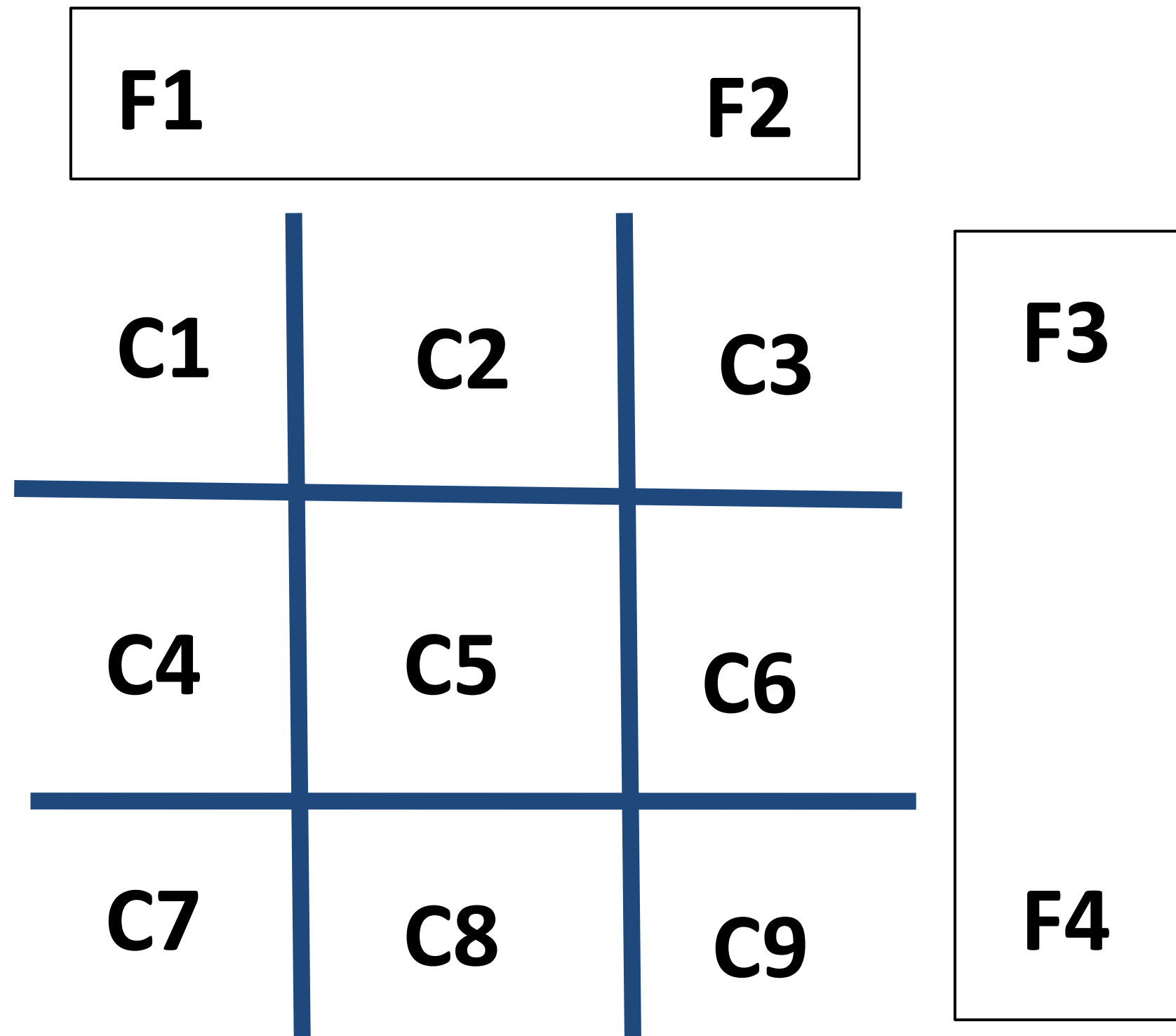
F3
F4



# Problema: solución



# Problema: solución



# Problema: solución

**F1**

**F2**

**C1**

**C2**

**C3**

**C4**

**C5**

**C6**

**C7**

**C8**

**C9**

**F3**

**F4**

**O1**

**X2**

**O2**

**X1**

**O3**

**X3**

# Problema: solución

**F1**

**F2**

**C1**

**C2**

**C3**

**C4**

**C5**

**C6**

**C7**

**C8**

**C9**

**F3**

**F4**

**O1**

**X2**

**O2**

**X1**

**O3**

**X3**

# Problema: solución

F1	F2
----	----

C1	C2	C3
C4	C5	C6
C7	C8	C9

F3
F4

--

O1		X2
	O2	X1
O3		X3

--



# Archivos

*colcon/install/ktmpb\_interfaces/share/ktmpb\_interfaces/demos/OMPL\_geo\_demos/UR3e*

- **ur3e\_fib\_upc\_nuestro.xml**: define entorno y objetos
- **tampconfig\_prueba.xml**: configura acciones y planificación
- **domain\_3raya.pddl**: definición de predicados, acciones pick y place
- **problem\_3raya.pddl**: objetos, posición inicial y final, instancias
- **taskfile\_tampconfig\_prueba.xml**: secuencia de acciones del robot

# Robot real

taskfile\_tampconfig\_prueba.xml



pinza10UR3.py

pinza40UR3.py

UR3.py

