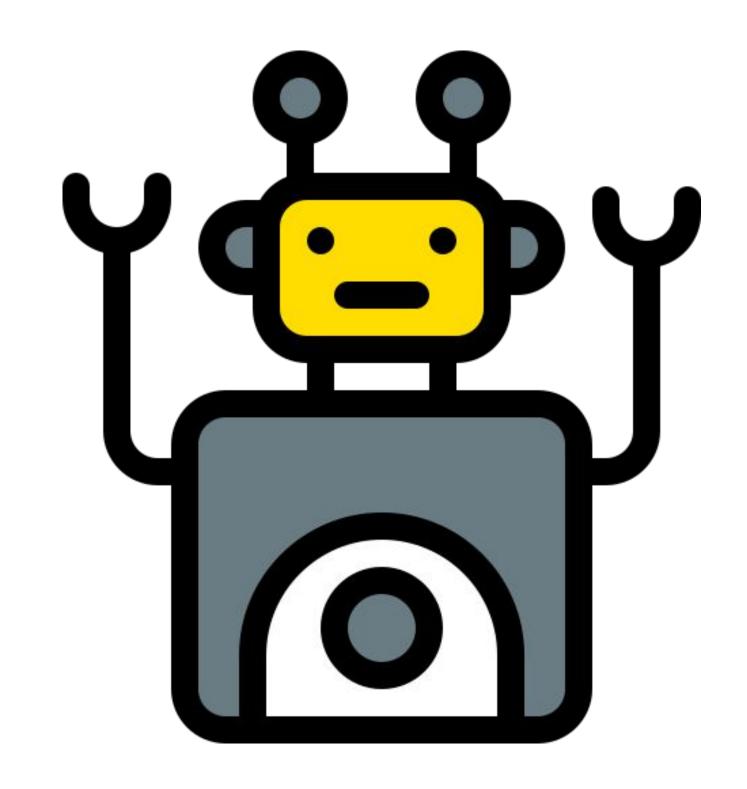
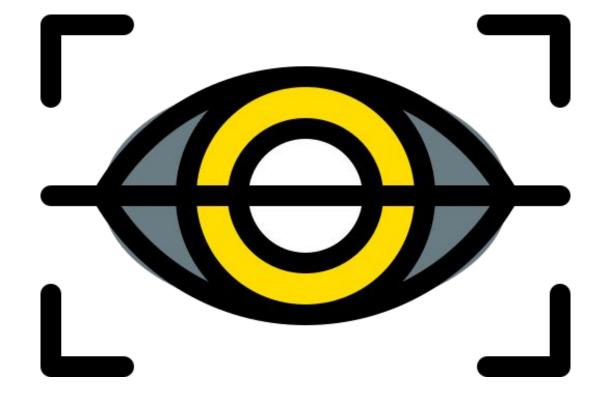
RA PRÀCTIQUES FINALS

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

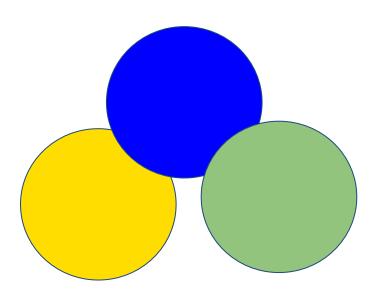




PART DE ROBÒTICA MÒVIL

QUÈ FA EL NOSTRE ROBOT?

RECULL PILOTES...





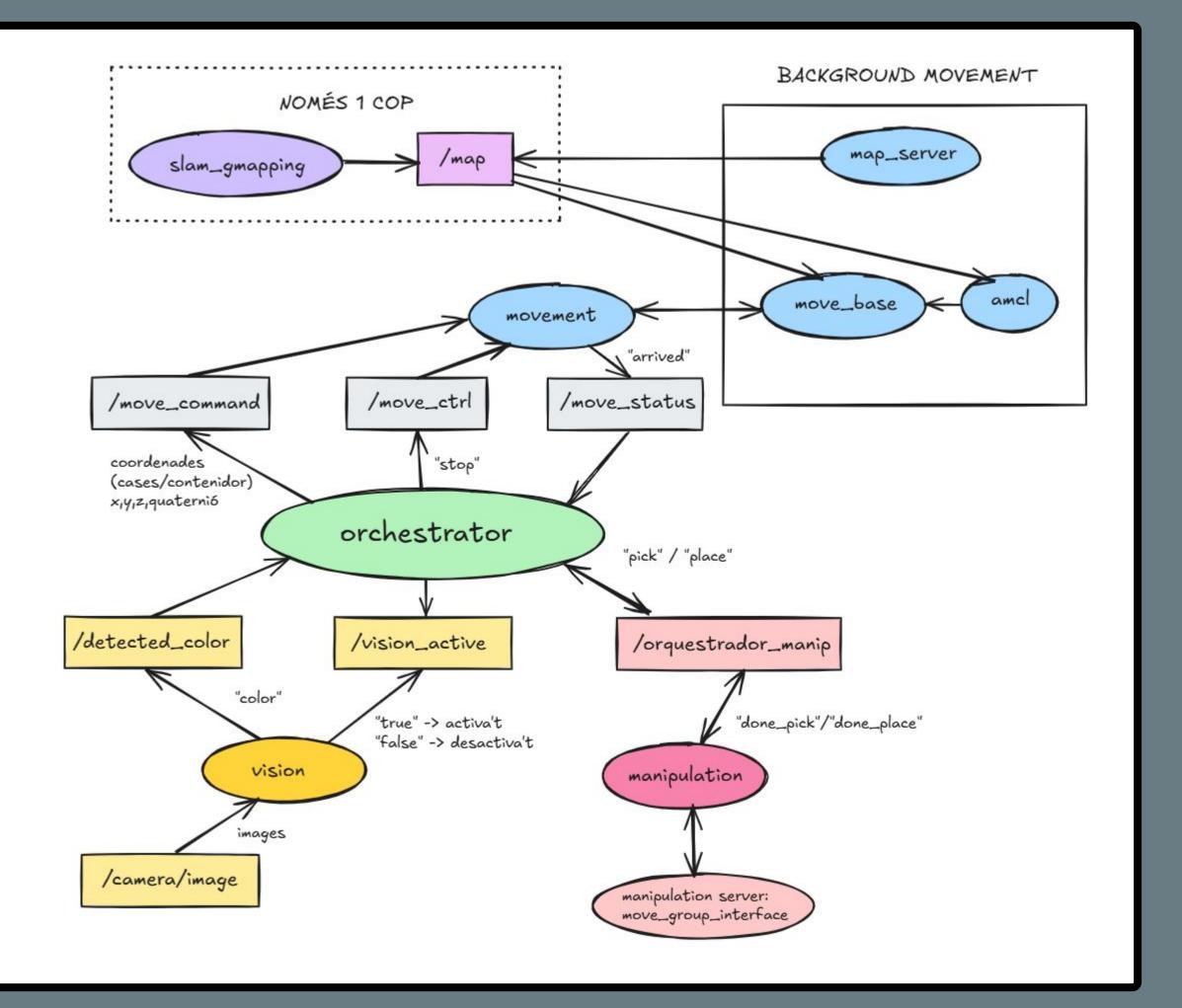
...I LES RECICLA:)



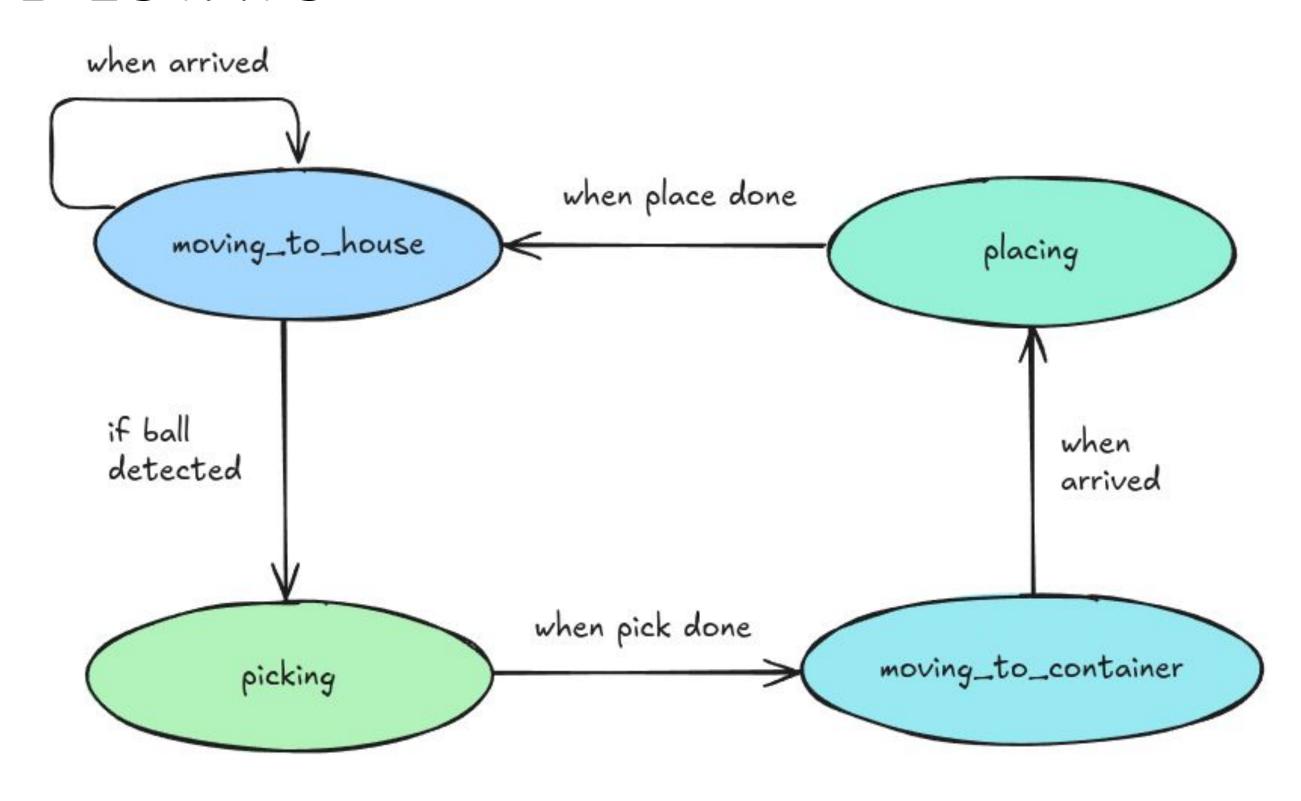
FUNCIONAMENT

Un <u>orquestrador</u> que controla 3 parts principals:

- moviment
- visió
- manipulació



FLUX D'ESTATS



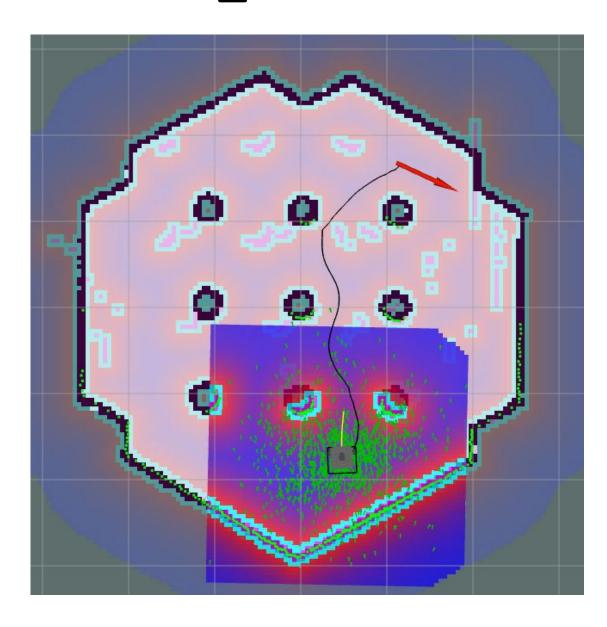
CREACIÓ DEL MAPA

MOVE_TO

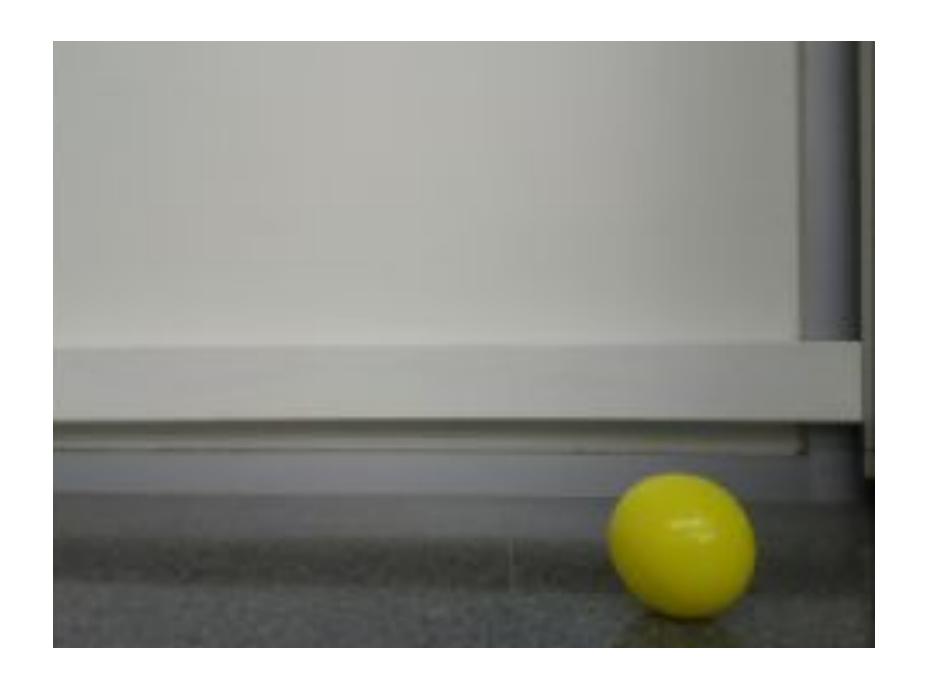
slam_gmapping + teleop

move_base + amcl

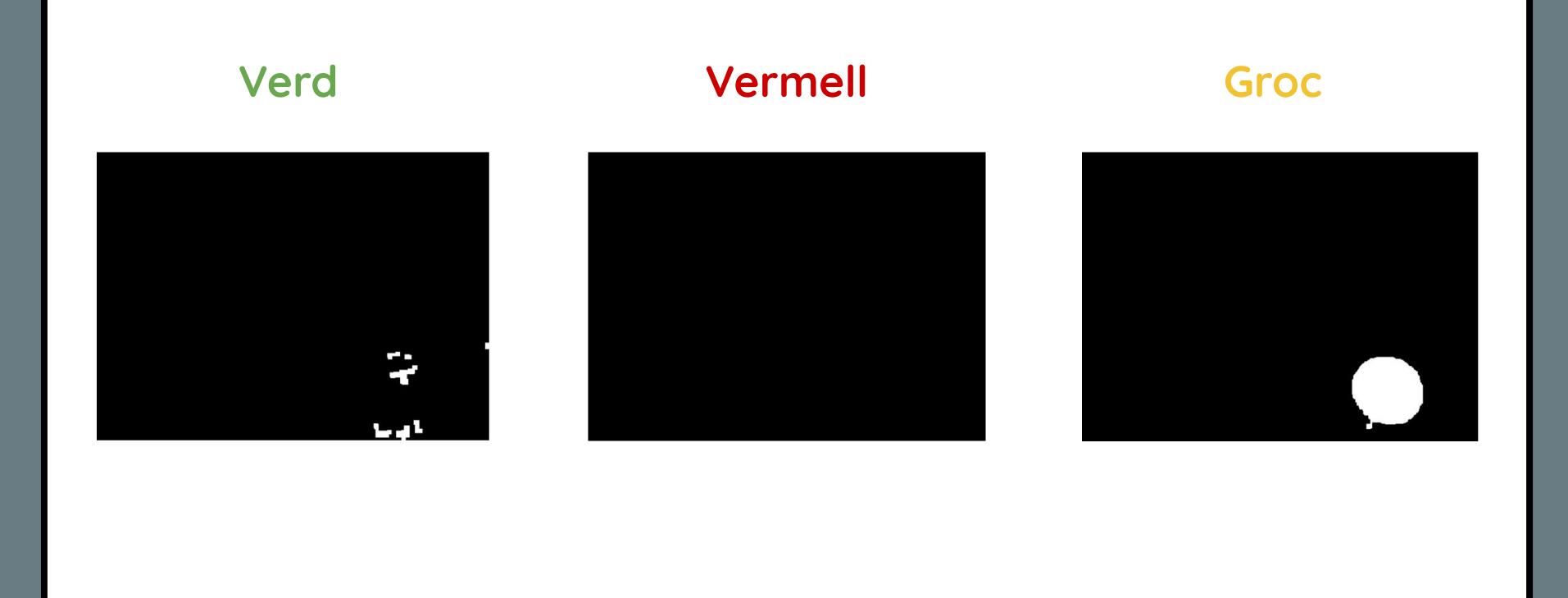




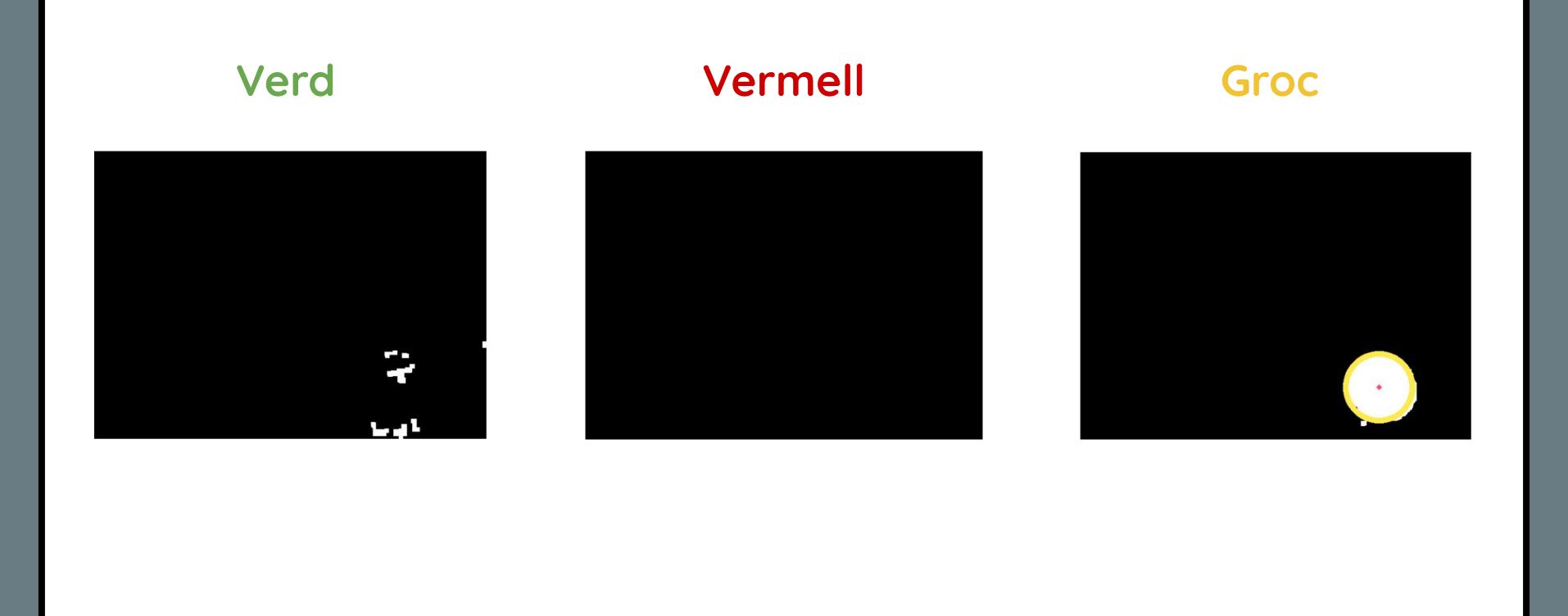
VISIÓ - REP IMATGES



VISIÓ - MÀSCARA DE COLOR



VISIÓ - TRANSFORMADA DE HOUGH



PART DE MANIPULACIÓ

