



Robot Guardián

A faint, grayscale background image of the R2-G2 robot from Star Wars, centered behind the text.

R2-G2

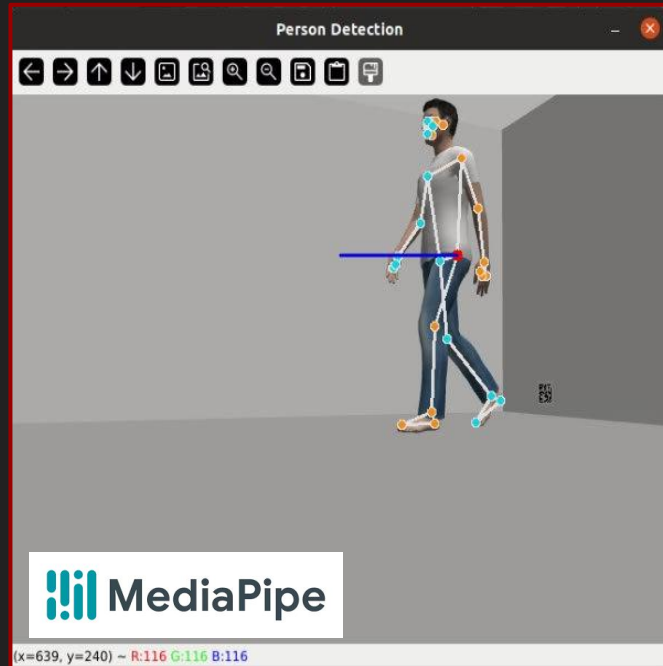
José Llorens Megias
Asahel Hernández Torné

Estado del desarrollo

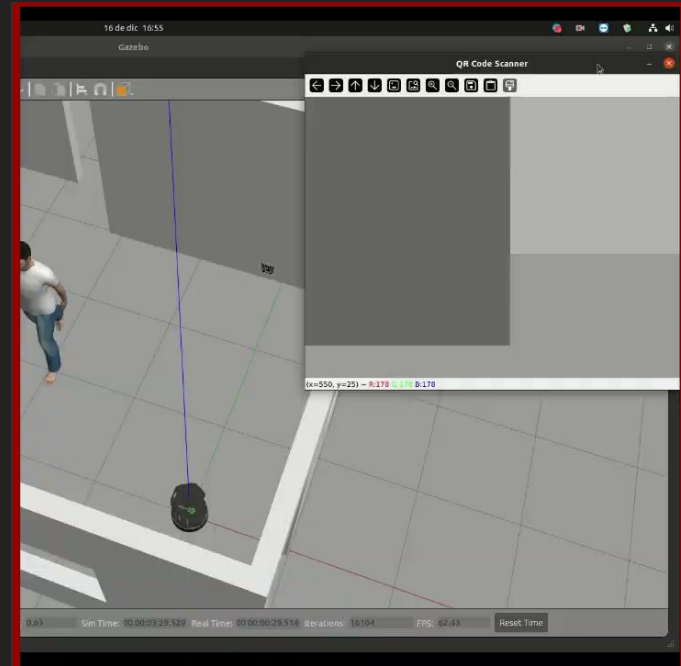
	TAREAS	LISTO	INTEGRADO	SIMULACIÓN	REAL
1	Control de versiones GitHub y paquete de ROS	✓	✓	✓	✓
2	Control visual Detección de personas y QRs	✓	✓	✓	✓
3	Exploración del entorno y mapeado autónomo	✓	✓	✓	✓
4	Segmentación del entorno e identificación de áreas	✓	✓	✓	✓
5	Patrullaje de áreas determinadas o mediante rutas	✓	✗	✗	✗
6	Interfaz de usuario e interacción con el humano	✓	✗	✓	✓

Control Visual

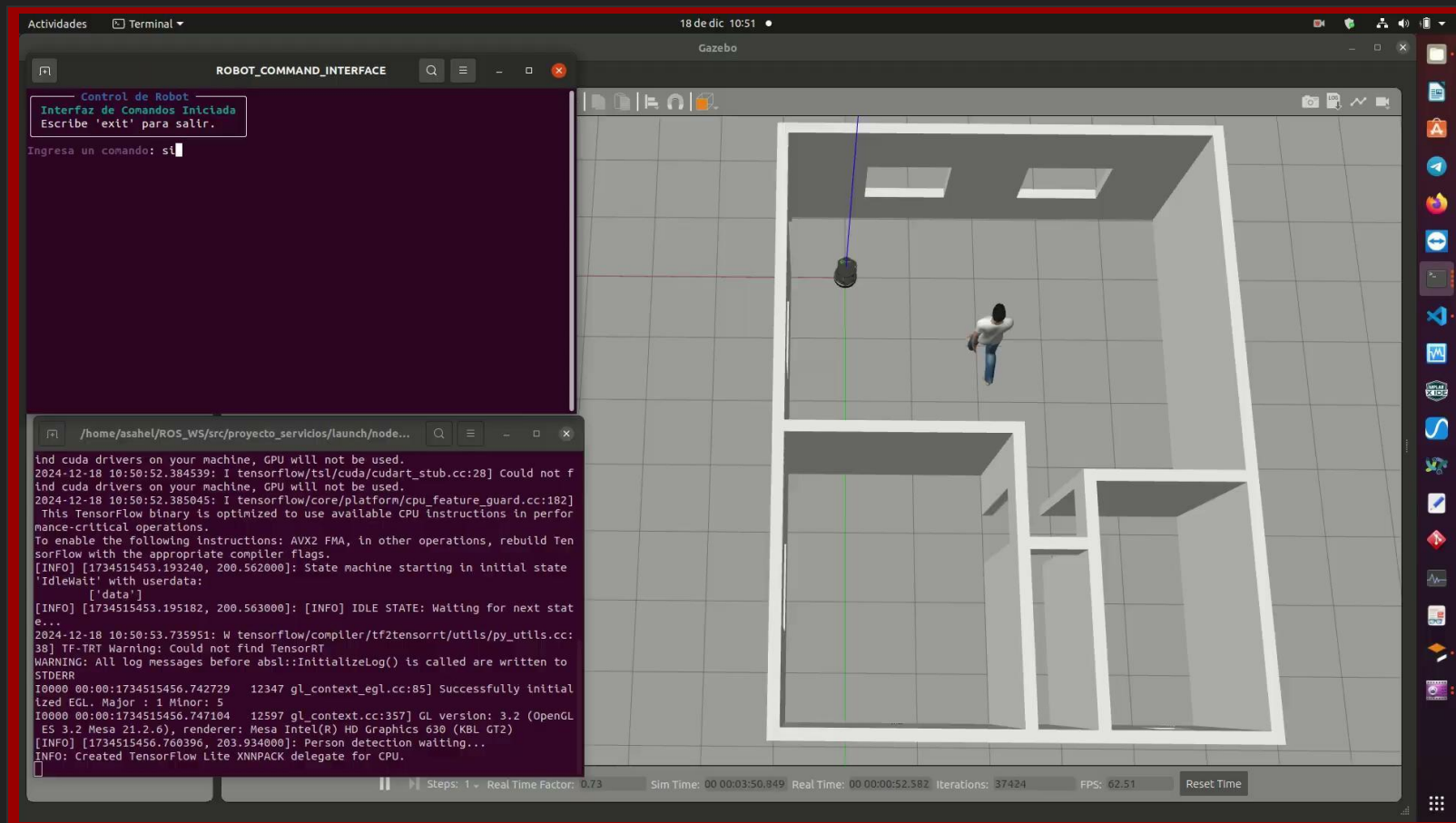
Detección de personas



Detección de QRs y posición



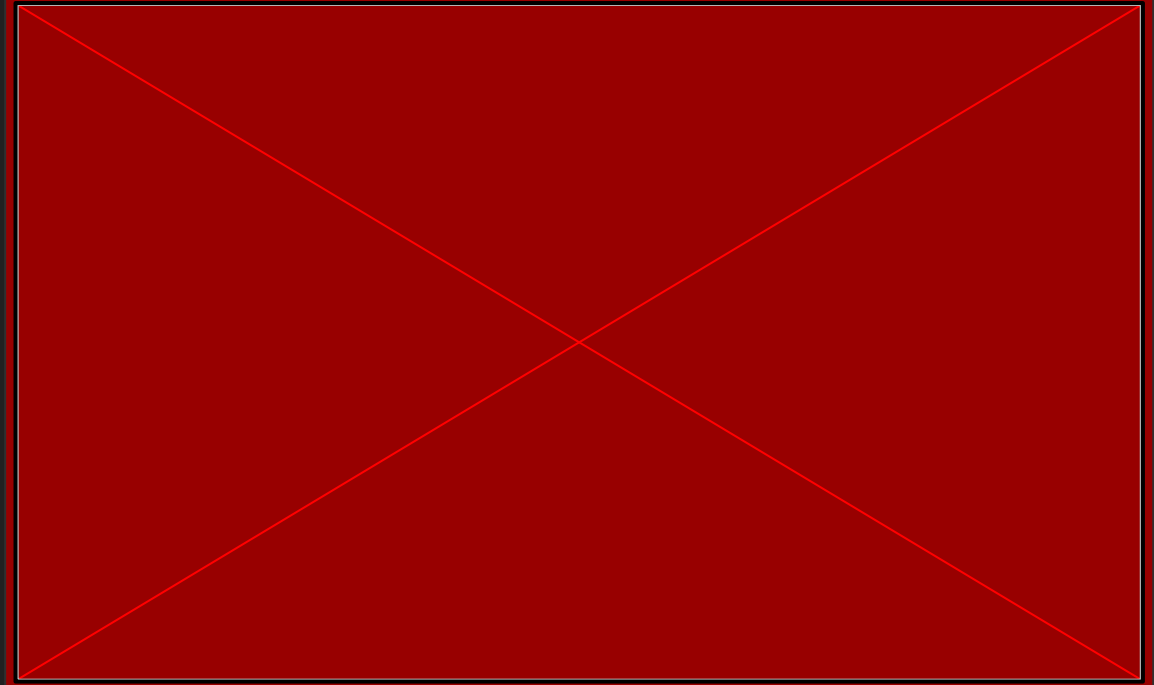
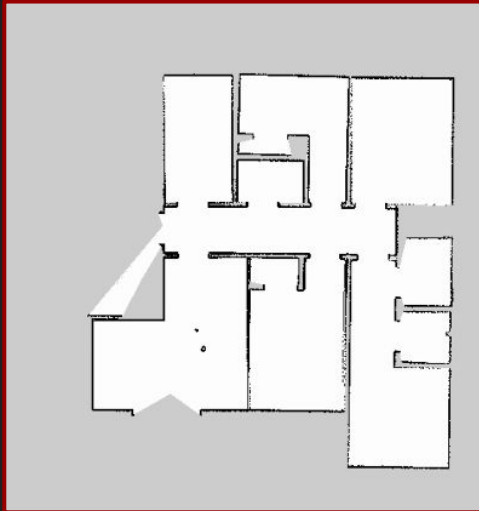
Control Visual: Identificación y seguimiento



Exploración del entorno

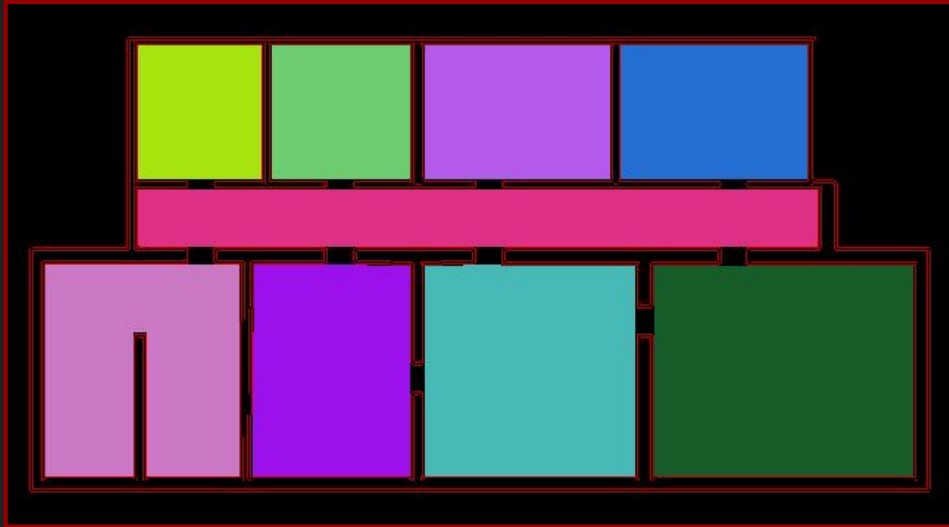


`move_base`, `explore_lite`, `gmapping`, `ROSbot`

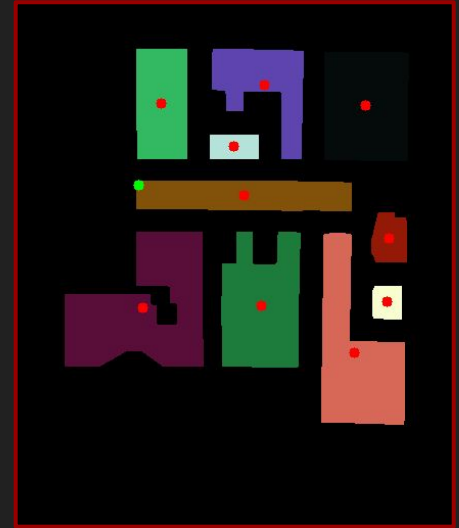


Segmentación del entorno

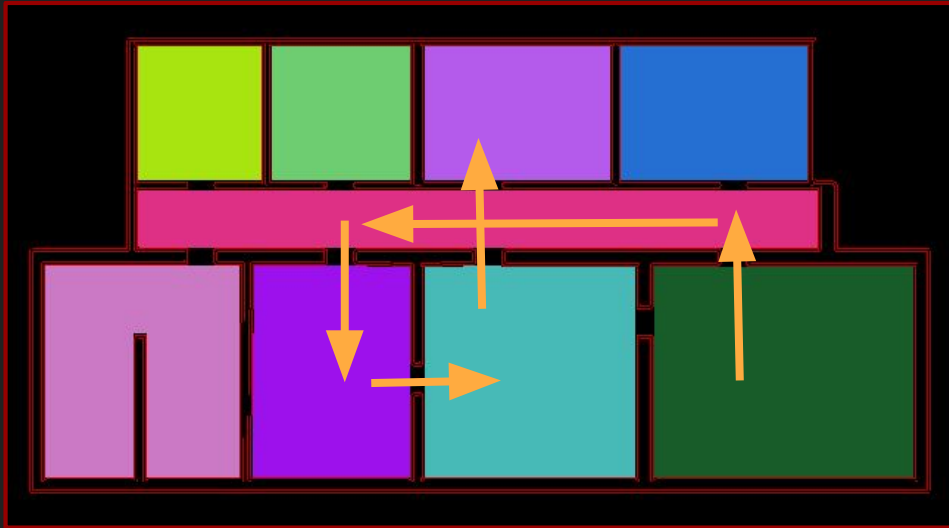
Erosión y dilatación



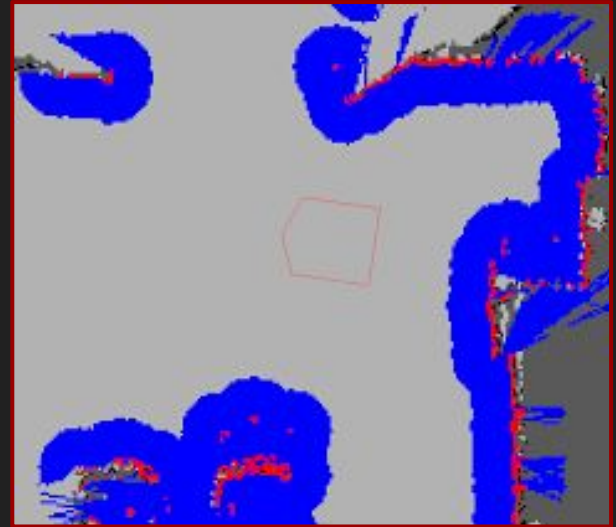
Conversión píxeles a coordenadas y viceversa



Patrulla puntos



Patrulla áreas



Mejoras



¿Preguntas?