

Instituto Tecnológico de Estudios Superiores de Monterrey



Implementación de robótica inteligente (Gpo 501)

Actividad 8.1 (SLAM de Lidar)

Profesor: Alfredo García Suárez

Alumna:

Ana Itzel Hernández García A01737526

Parte 1

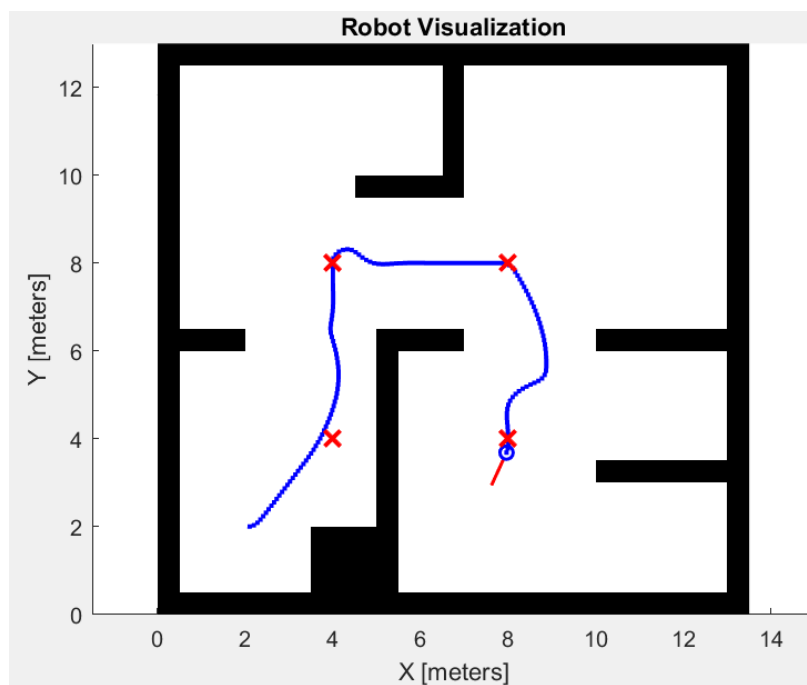


Figura 1. Primeras waypoints en el examplemap.

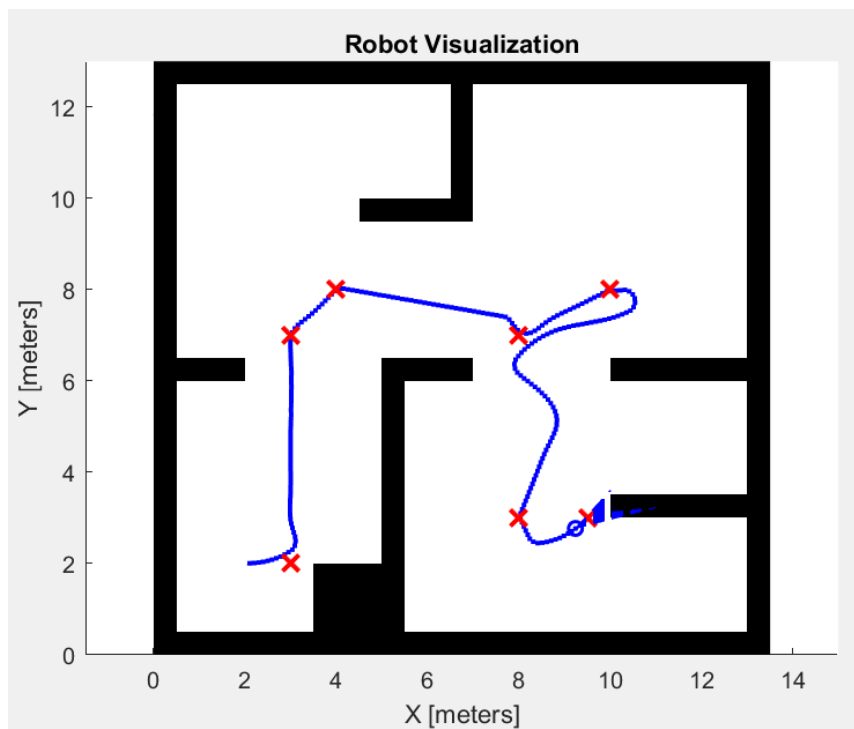


Figura 2. Segundas waypoints en el examplemap.

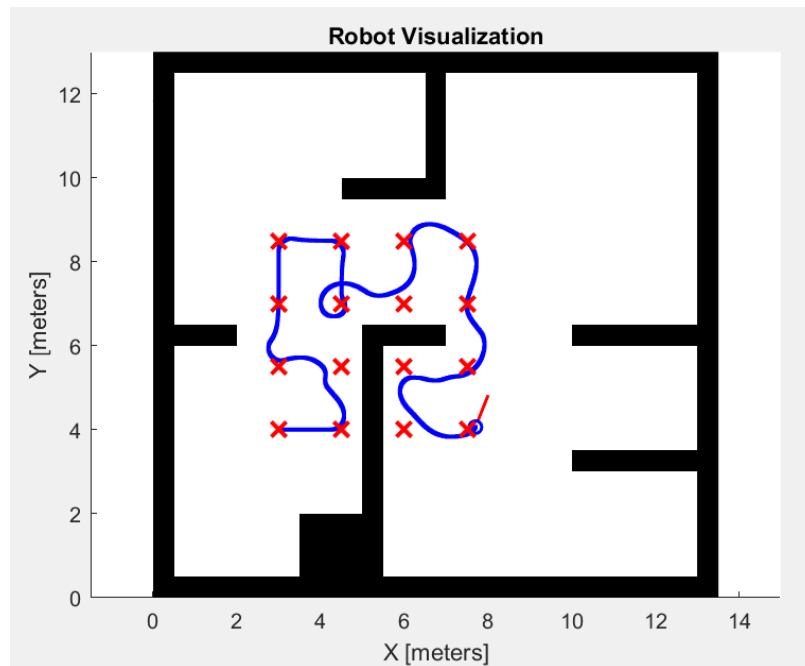


Figura 3. Terceras waypoints en el examplemap.

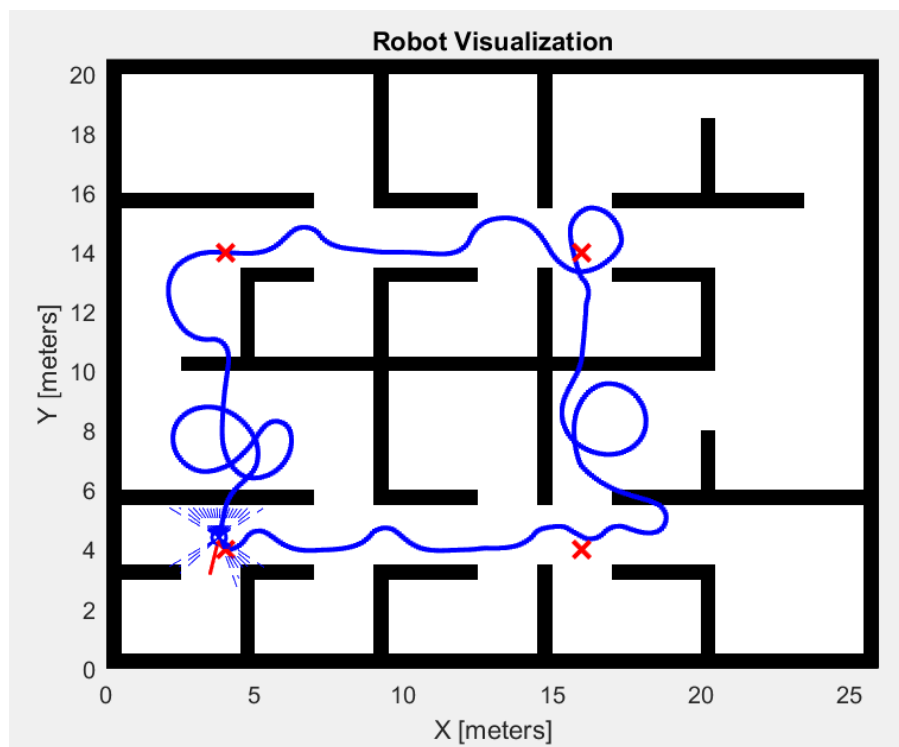


Figura 4. Primeras waypoints en el complexmap.

Parte 2

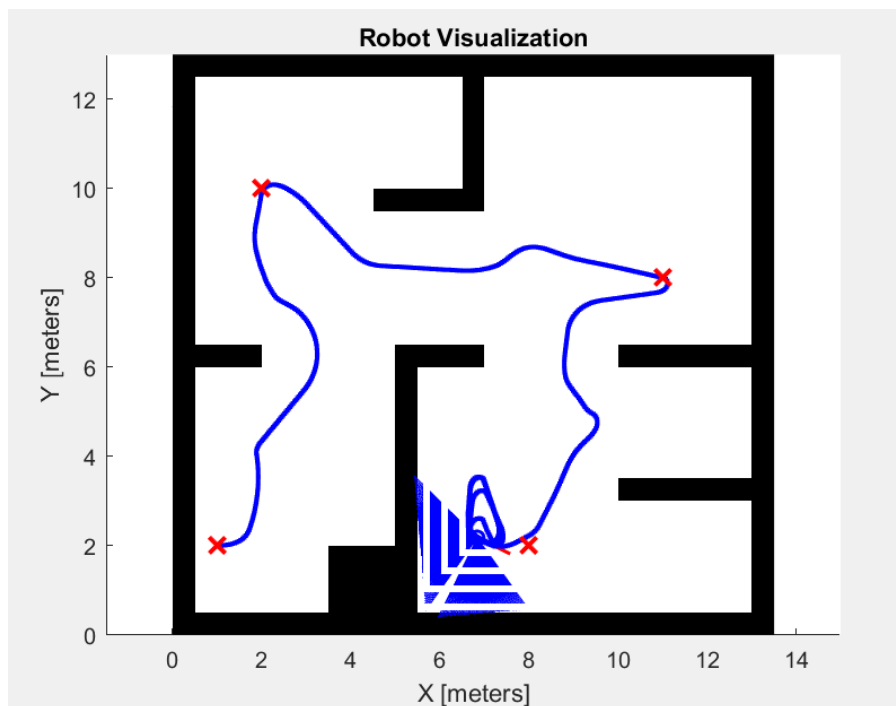


Figura 5. Waypoints otorgadas con el examplemap

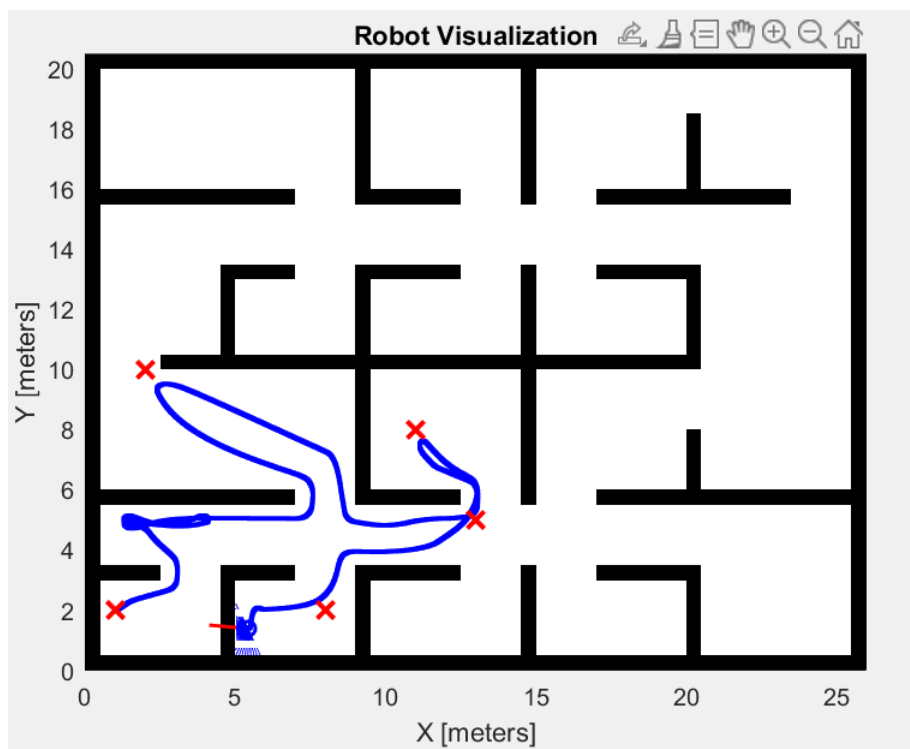


Figura 6. Waypoints otorgadas con el complexmap