Este proyecto fue realizado en grupo con 3 compañeros de clase. Se trata de un proyecto de robótica (ROS) en el que programamos un [TurtleBot](https://www.roscomponents.com/es/robots-moviles/214-turtlebot-3-burger.html) para que se moviera con cierta autonomía y reconociera objetos a través de la cámara (visión artificial) mediante un teléfono móvil.

Yo me dediqué al diseño del escenario virtual, a la navegación autónoma del robot, a la navegación a un punto clicando en un mapa en el móvil y a ciertas interacciones de la aplicación como que apareciese una imagen del robot en el mapa que coincidiese con la posición real del robot en su escenario virtual (el cual es una simulación del escenario real necesaria para que el robot se mueva gracias a SLAM).

En la carpeta “Vista\_Rapida” podréis encontrar un video, el cual fue grabado durante el desarrollo del proyecto, que muestra como al tocar un punto del mapa de la aplicación móvil el robot en la simulación se desplaza hasta dicho punto.

Archivos creados por mi:

* **Proyecto\_git\jinko\_robot\_ros**: Todas las carpetas menos “juegos\_tea”

[Enlace al Git de este proyecto](https://github.com/DianaIT/JinkoRobotics/tree/develop)