

Proyecto Fin de Grado:

Sistema de vigilancia autónomo basado en la
plataforma dron Parrot Bebop 2

José Javier Alonso Ramos



UNIVERSIDAD
DE GRANADA

Índice

Agradecimientos	3
Resumen	3
Introducción	3
Planificación	3
Objetivos	3
Metodología	3
Planificación	3
Componentes	3
Hardware	3
Parrot Bebop 2	3
Software	3
Ubuntu 16.04	3
ROS	3
bebop_autonomy	3
Desarrollo del proyecto	3
Conclusiones	3
Referencias	3

Agradecimientos

Resumen

Introducción

Planificación

Objerivos

Metodología

Planificación

Componentes

Hardware

Parrot Bebop 2

Software

Ubuntu 16.04

ROS

bebop_autonomy

Desarrollo del proyecto

Conclusiones

Referencias

Web oficial ROS - <http://wiki.ros.org/es>

Bebop Autonomy <https://bebop-autonomy.readthedocs.io/en/latest/index.html>