



17

El objetivo de la cuarta es programar un taxi para que pueda conducir de forma autónoma desde un punto de la ciudad a otro, proporcionándole el mapa. Requiere la programación de un algoritmo de planificación de rutas y otro de pilotaje



19

El entorno docente JdeRobot-Academy se ha empleado con éxito en el Grado de Telemática, en el Máster de visión. Lo han empleado más de 120 estudiantes. En las encuestas hay un 80% de valoraciones por encima de 8 puntos sobre 10



18

En esta última, se usa un robot equipado con dos cámaras. El estudiante debe programar un algoritmo que reconstruya en 3D la realidad que tiene delante. Esto permite calcular distancias sólo con visión artificial



20

Estamos trabajando en mejorar el entorno añadiendo nuevas prácticas, por ejemplo de brazos robóticos. Incluir ROS para ser compatibles con los estándares industriales y difundir el entorno en eventos educativos