

Estructura Bender Skills

Skills de navegación:

- Where am I
- save current position
- get current rooms
- is robot in room
- is robot in map
- clear costmaps
- wait for result (bloquea la ejecución de código)
- reached (entrega true si llegó a la pose)
- is moving
- cancel
- go(location name) (para "navegación semántica")
- approach(location name)
- look (mirar hacia cierta habitación)
- go_to_pose (pose hardcodeada)
- go to pose stamped
- look to pose
- rotate()

Skills de Percepción (básica):

- Detección general de objetos
- Cuantos objetos hay de x tipo
- Hay detecciones de x tipo
- Posición de x objeto
- Estoy viendo la mesa
- Iniciar detector (agregar pesos)
- Detener detector
- Skills camara*