



HACIENDO PROGRAMABLE Y ESTABLE CON FPGA UN DRONE COMERCIAL



Trabajo Fin de Grado

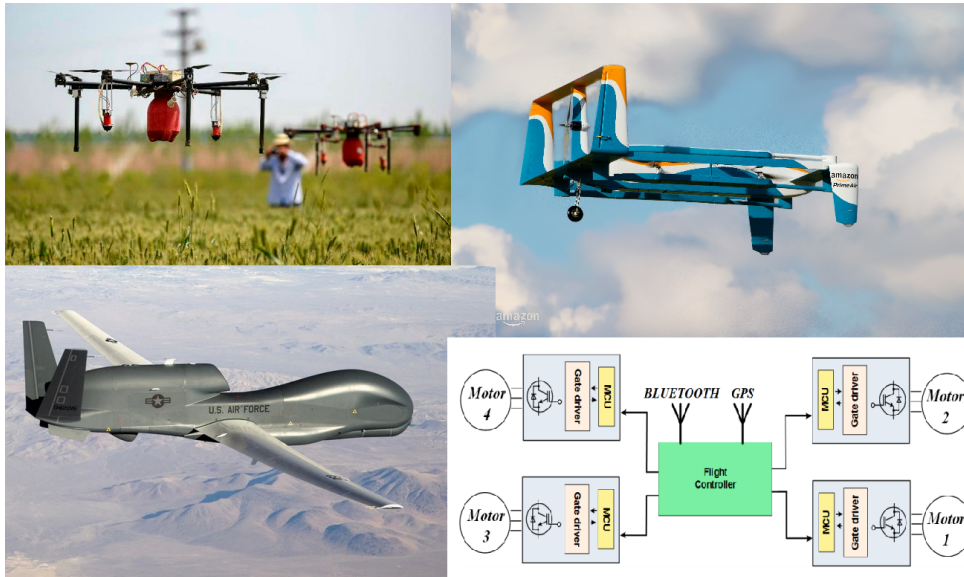
Eloy Navarro Morales

Índice

- Introducción
- Objetivos
- Infraestructura
- Soporte del Nao en JdeRobot
- VisualHFSM 4.0
- Conclusiones

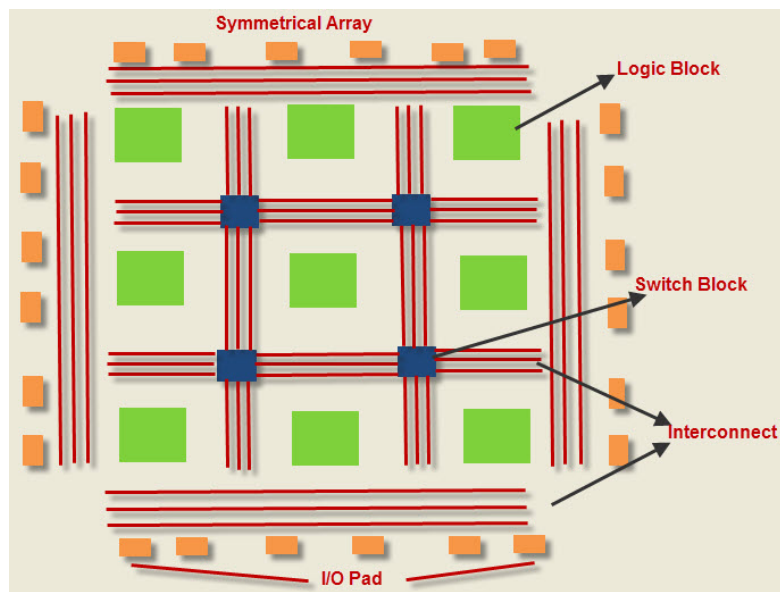
Introducción

Drones



- Aplicaciones en entorno civil y militar
- Sistemas de control variados según aplicación

FPGAs



- Potencia paralela
- Escalabilidad
- Reconfiguración
- Desarrollo abierto



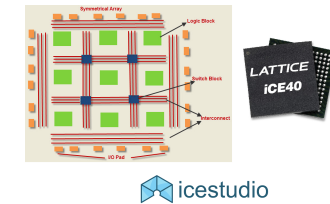
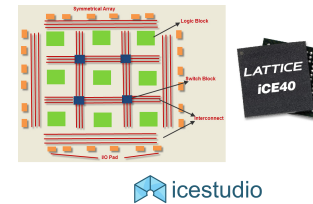
Objetivos

Sub-objetivos:



Infraestructura

- Más de una foto centrada en lado



Anidados

- Nivel 1
 - Nivel 2

Para código - aquí

Experimentos - Drone-E010

Conclusiones y líneas futuras

Líneas futuras