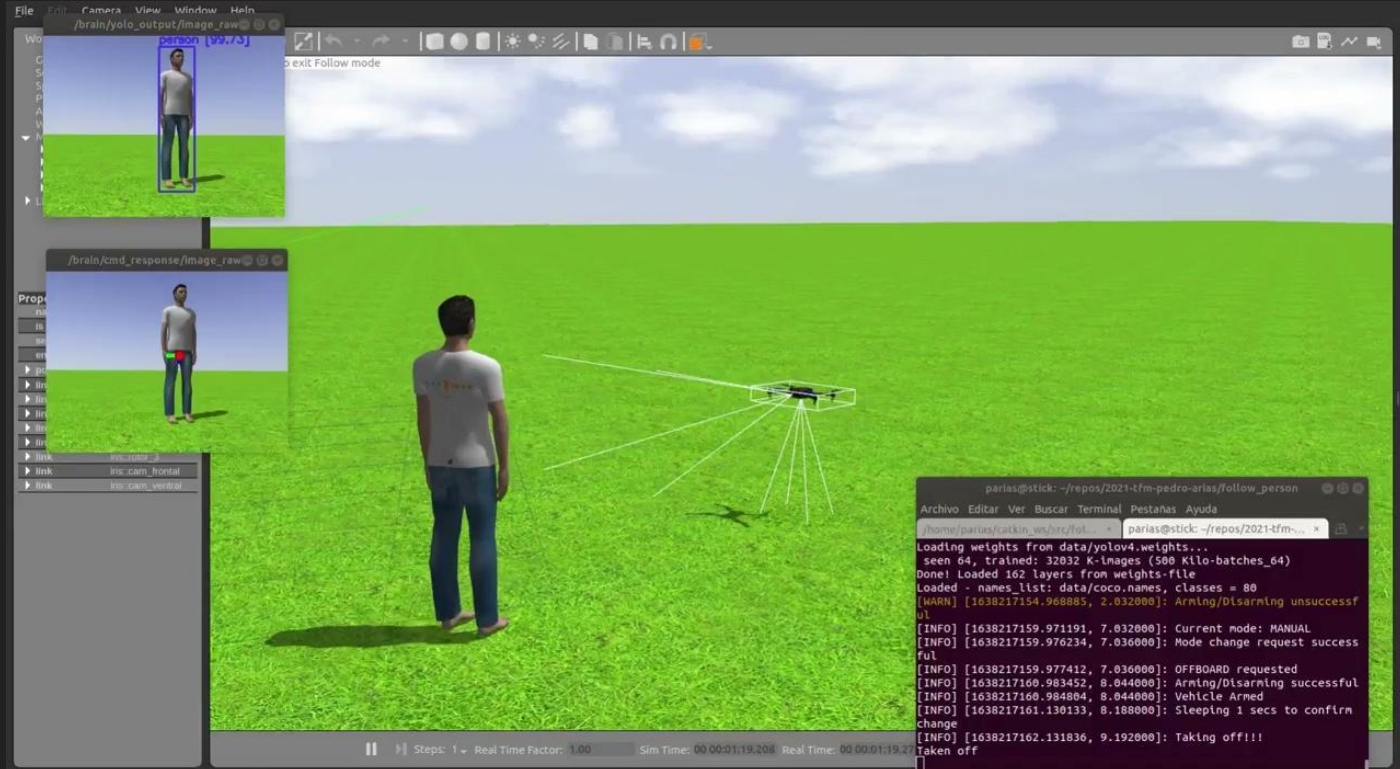


Follow Person X

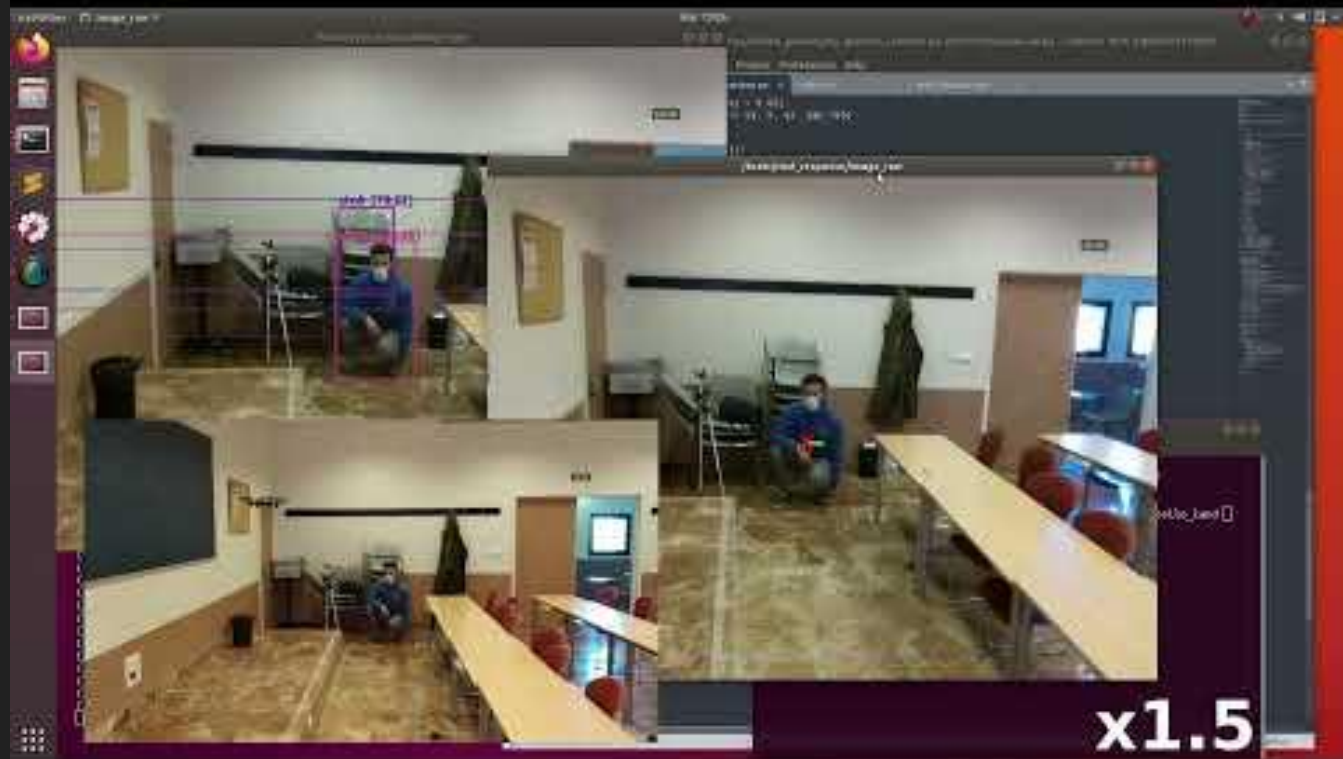
Pedro Arias

Sim Follow Person

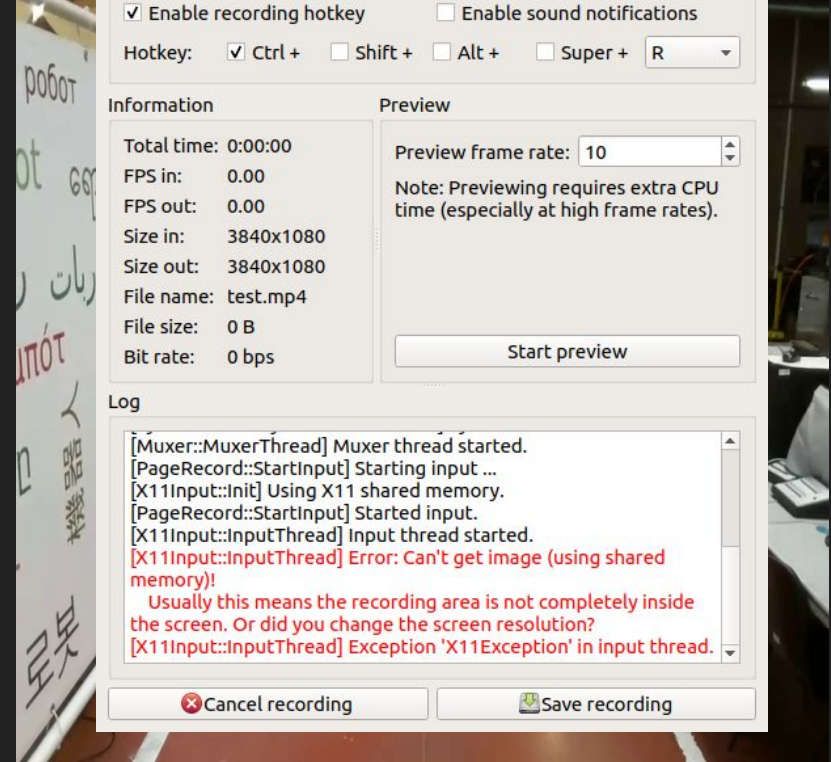
```
drone:
  model: 'iris_sim'
  vx:
    kp: 0.5
    ki: 0.0
    kd: 0.001
  yaw_rate:
    kp: -0.005
    ki: 0.0
    kd: 0.001
  vz:
    kp: -0.02
    ki: 0.0
    kd: 0.001
```



Tello Follow Person



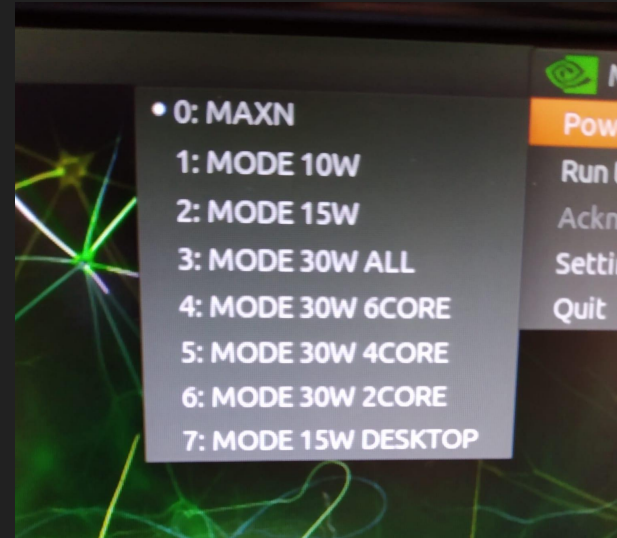
Tello Follow Person



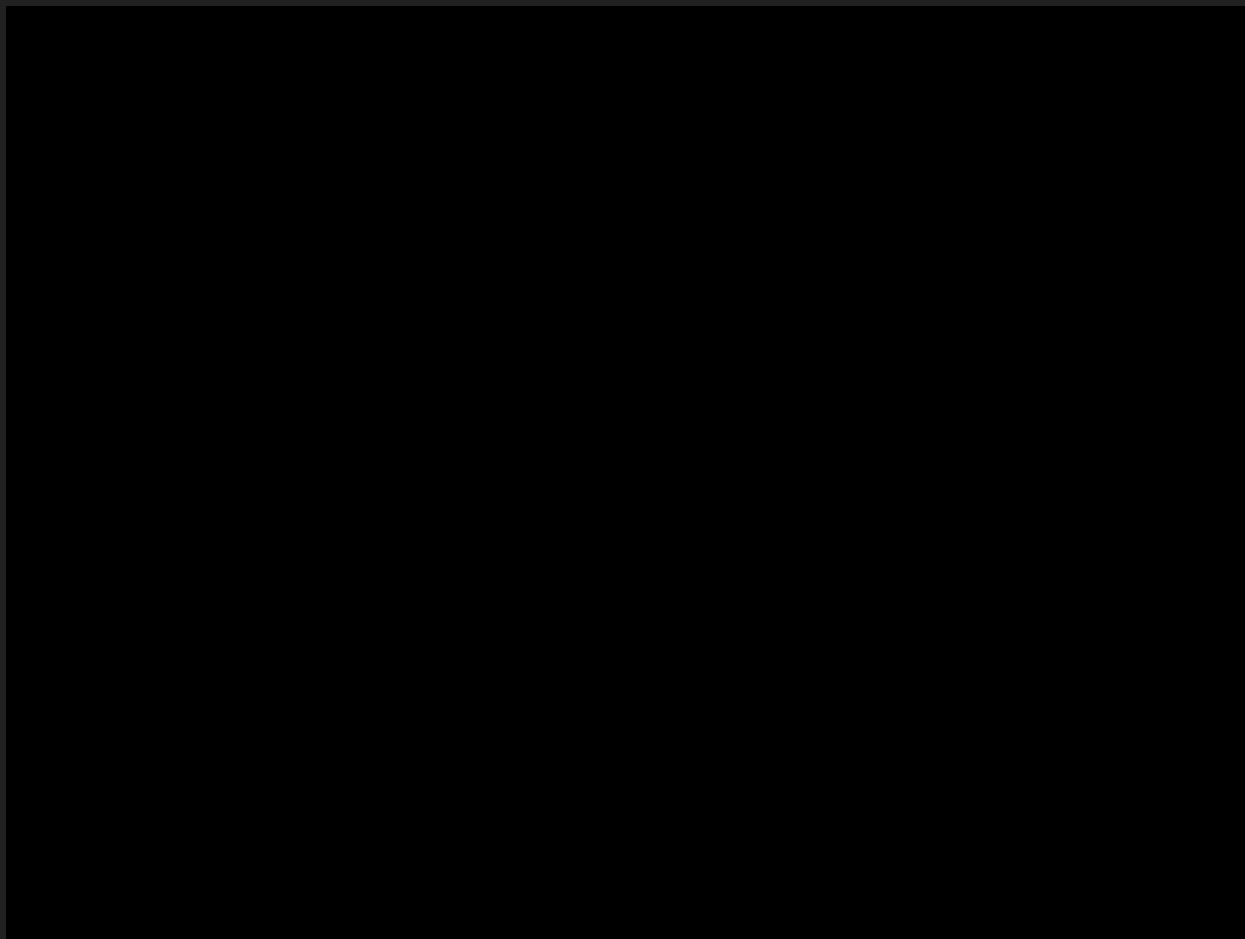
PX4 Real

ROSBAG

- Jetson se apaga al lanzar el control sobre drone_wrapper
- Problema con la batería?
- Con el transformador si funciona



ROSBAG



Memoria

Título:

- Middleware y aplicaciones visuales para robots aéreos con aprendizaje profundo

1. Introducción

- 1.1. Robótica Aérea
- 1.2. Motivación
- 1.3. Problema
- 1.4. Objetivos

ESTRUCTURA

2. Herramientas (Estado del Arte)

- 2.1. Segmento Tierra
- 2.2. Segmento Aire
- 2.3. Comunicaciones

3. Infraestructura / Arquitectura

- 3.1. HW: px4, tello
- 3.2. SW: drone_wrapper, tello_driver, otro

4. Aplicación

- 4.1. Diseño: Percepción + Control
- 4.2. Implementación
- 4.3. Experimentos: Base, FC, FP

5. Conclusiones y Líneas Futuras

Estado del TFM

- Drone Wrapper
- Tello Driver
- Victure Driver
- Integración YOLO

\	Tello	Sim PX4	PX4
FollowColor	✓	✓	-
FollowPerson	✓	✓	✗