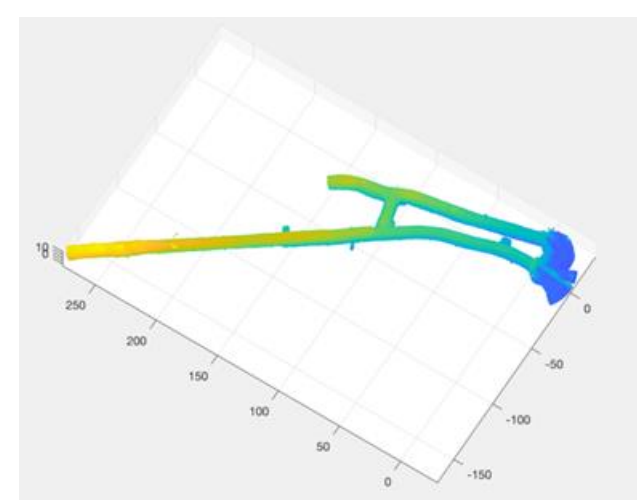
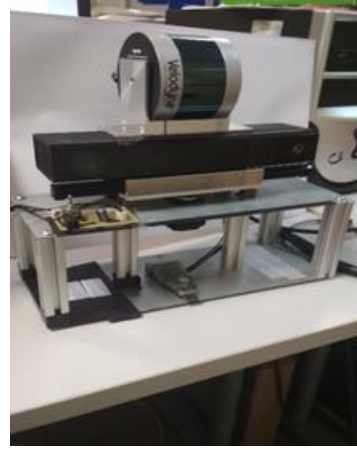
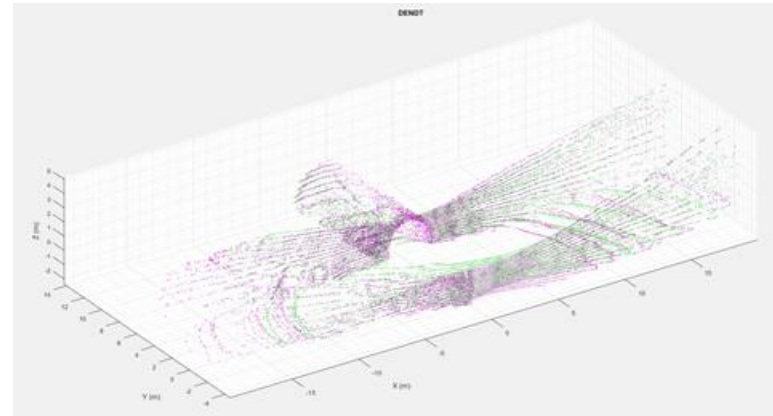


b) Plataforma multisensor:
KinectV2, Velodyne V16,
2xIMU, motor paso a paso

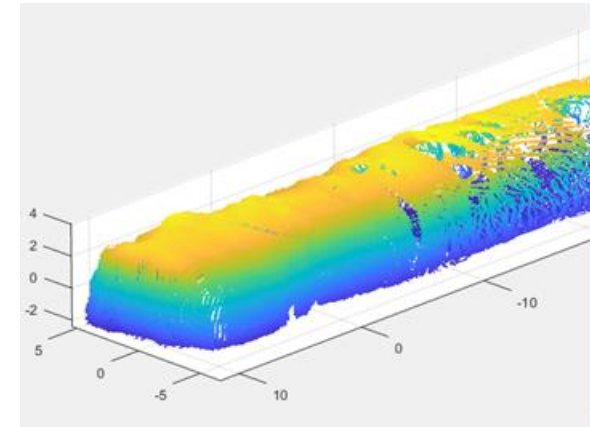


e) Modelo del túnel completo

a) Sensor sobre el vehículo



c) Nube simple

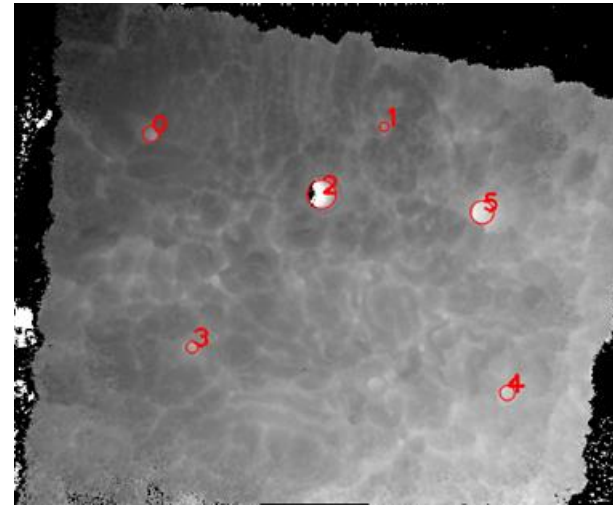


d) Nube compuesta



a) KinectV2 sobre brazo robótico

b) Búsqueda de agujeros sobre imagen de distancia



c) Modelado de agujeros como cilindro en nube 3D

