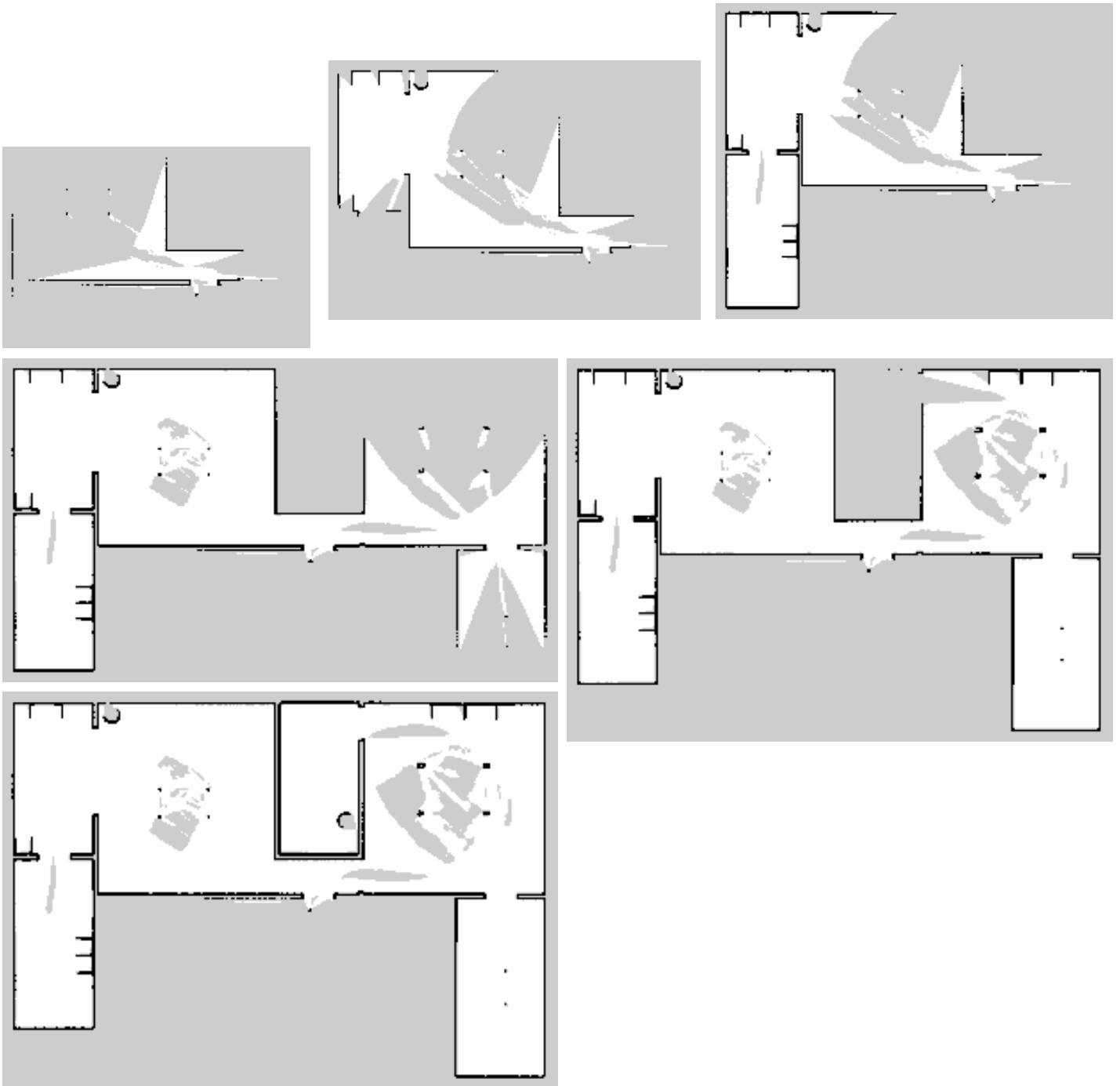


Cartographer



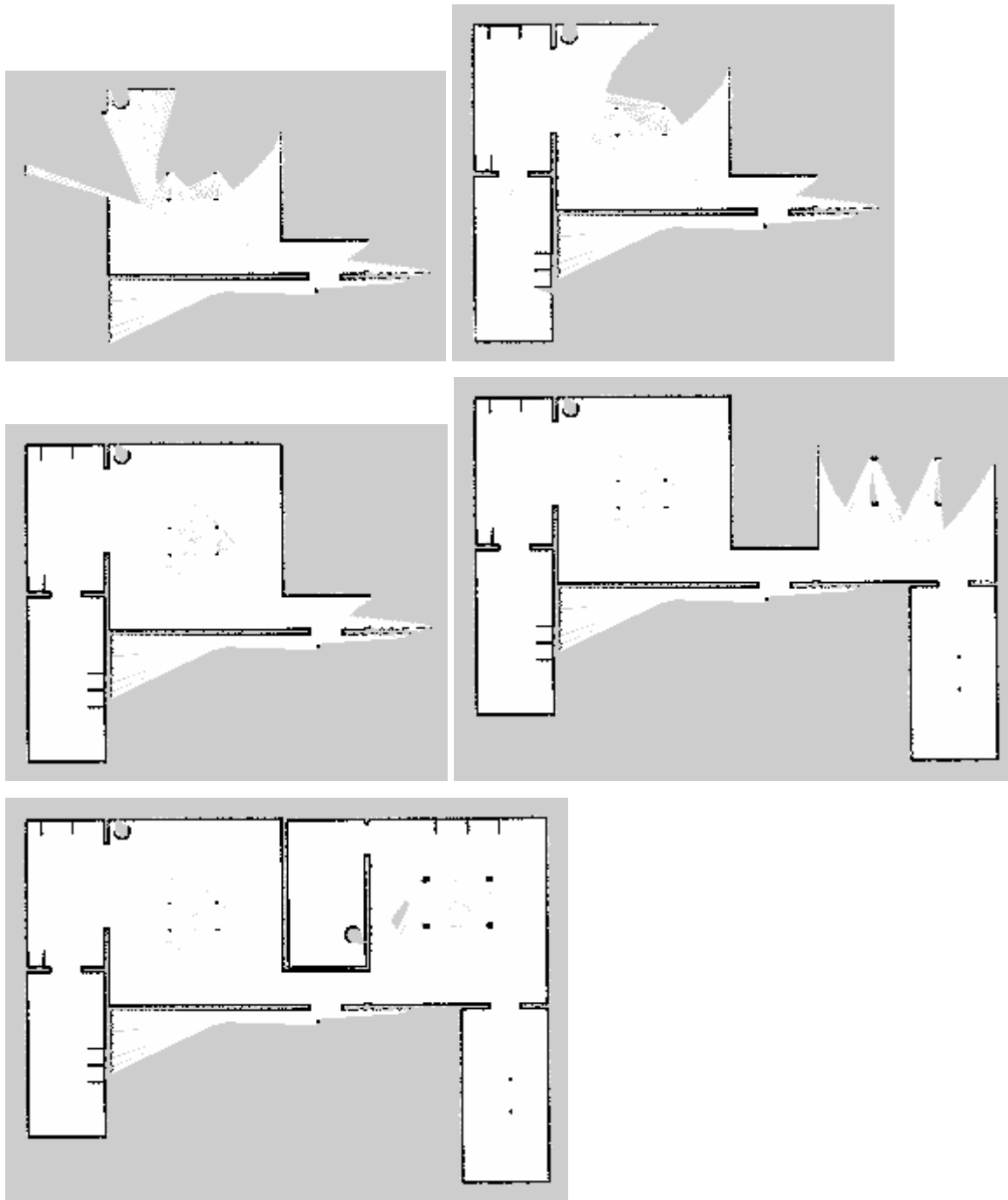
Havent fet el rosbag sense passar per baix de les taules amb l'objectiu de veure com tracten la incertesa els diferents algoritmes, es pot veure que en aquest hi ha prou d'espai en gris, inclús al haver passat per damunt de les zones que estàn en gris.

SLAM Toolbox



Resultat semblant a l'anterior, amb prou incertesa baix les taules. Es veu que en comparació amb l'anterior, ja no hi ha una espai gris en l'habitació de baix a l'esquerra, i també es veu com una diferencia el fet de que en aquest, hi ha línies blanques més fines que indiquen escanejos puntuals per part del robot, cosa que no s'aprecia tant en el cartographer.

RTAB-Map



Aquest és definitivament l'algoritme que millor ha funcionat i més informació ha aconseguit obtenir, ja que la imatge final mostra molt poc espai en gris, encara tenint en compte el fet de que no havia passat per baix de les taules. En la reproducció del algoritme havia observat que tardava cada iteració prou més temps que els altres, fent-me pensar que aquest emprava més càlculs i recursos, cosa que podria ser perjudicial en aplicacions de temps real, però útil en casos en els que el temps per a fer el mapa no és un requisit essencial.