



FISL 15 – Fórum Internacional de Software Livre
WSL – Workshop de Software Livre

Sistema de Acompanhamento de Missão para Plataforma Experimental em Robótica Subaquática

Marcos Vinicius Scholl

marcos.vinicius.scholl@gmail.com

Carlos Rodrigues Rocha

carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br
orientador



- Motivação





- O que é o Sistema de Acompanhamento de Missão?



<http://genus.zmaw.de/ROV-Video-Clips.2174+M55e234dd01a.0.html>



- Tecnologias Utilizadas.

- Hardware:

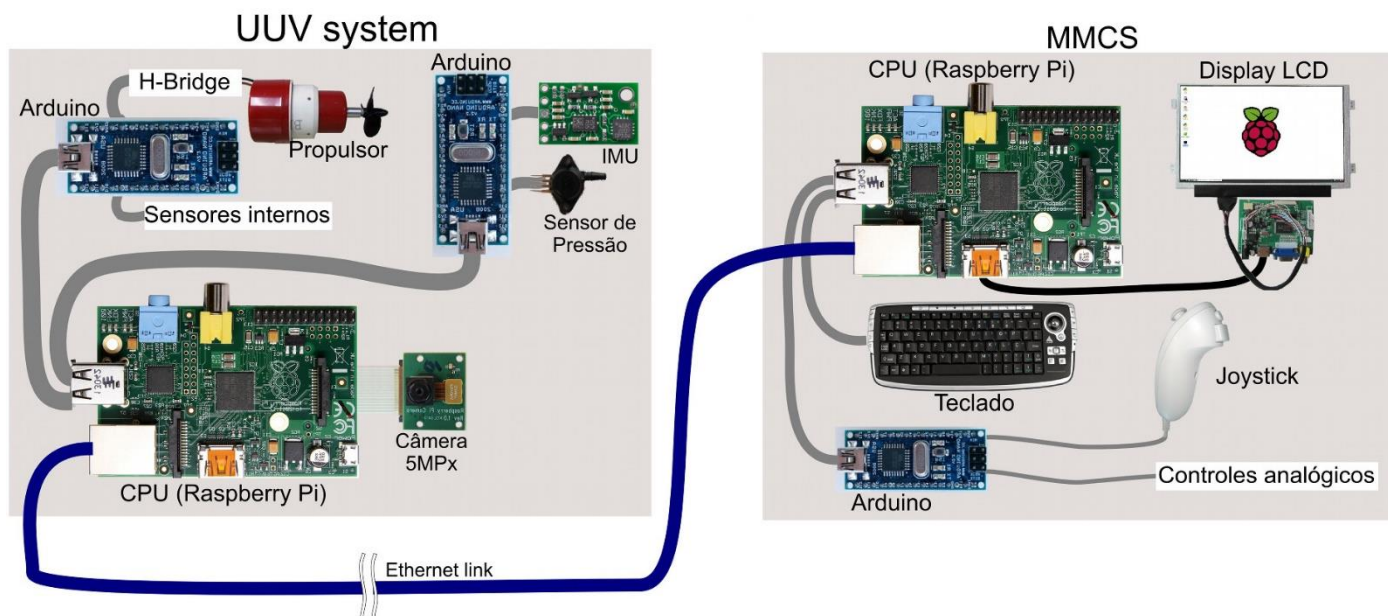
- Arduino
 - Raspberry Pi
 - Sensor IMU, sensor pressão, Joystick, teclado, Câmera 5mpx, propulsor

- Software:

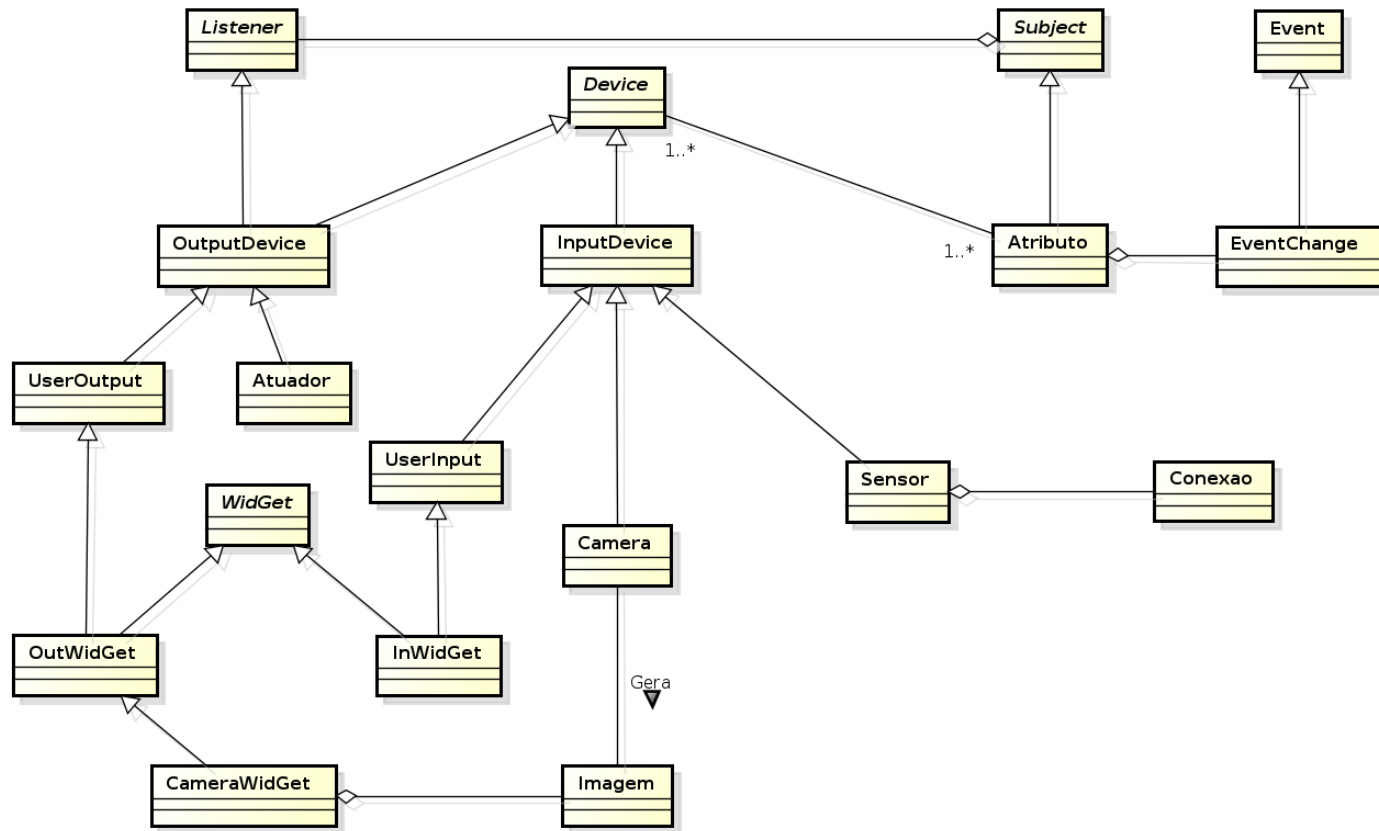
- UUV
 - FreeIMU, OpenCV, Gstreamer, Arduino
 - MMCS
 - Python, PySide, Qt, QWT, Pyro, Kast, FreeIMU



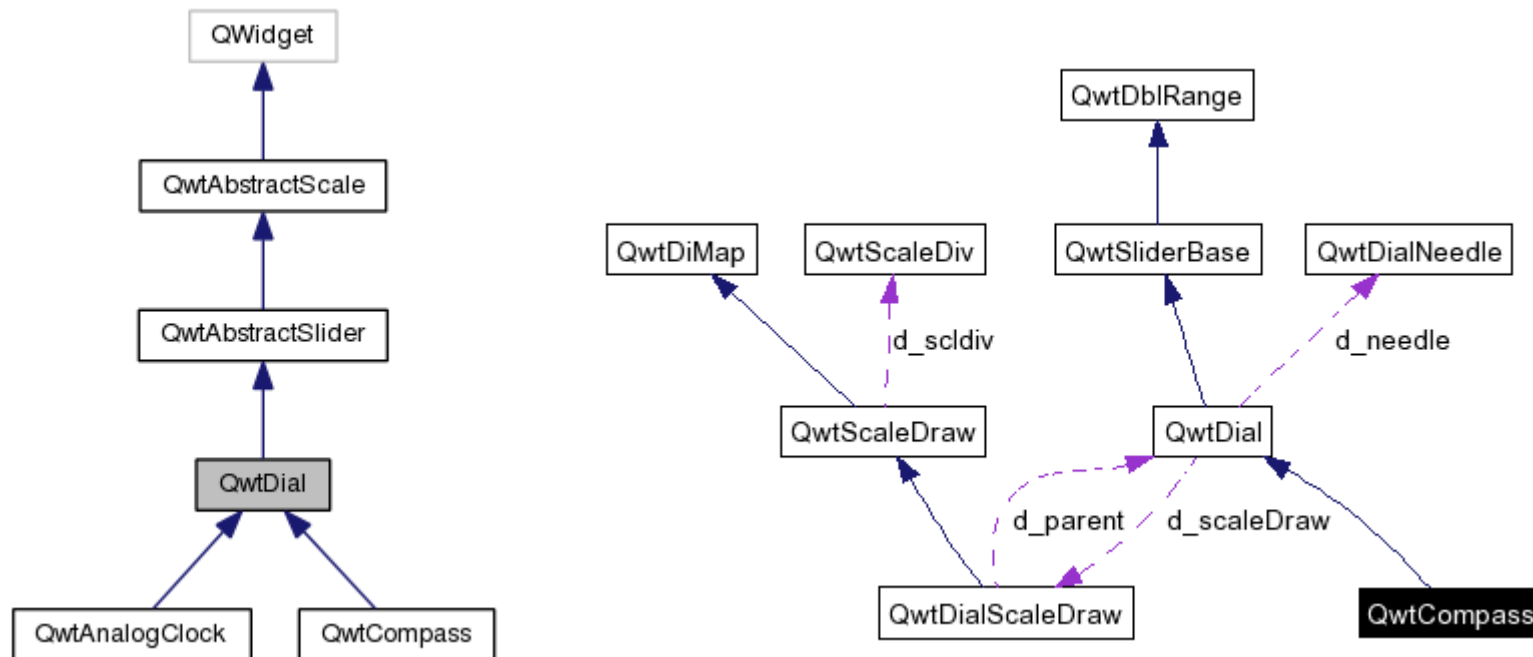
- Hardware da Plataforma



- Diagrama de Classes do MMCS



- Uso do QWT e Herança.





- Resultados obtidos.





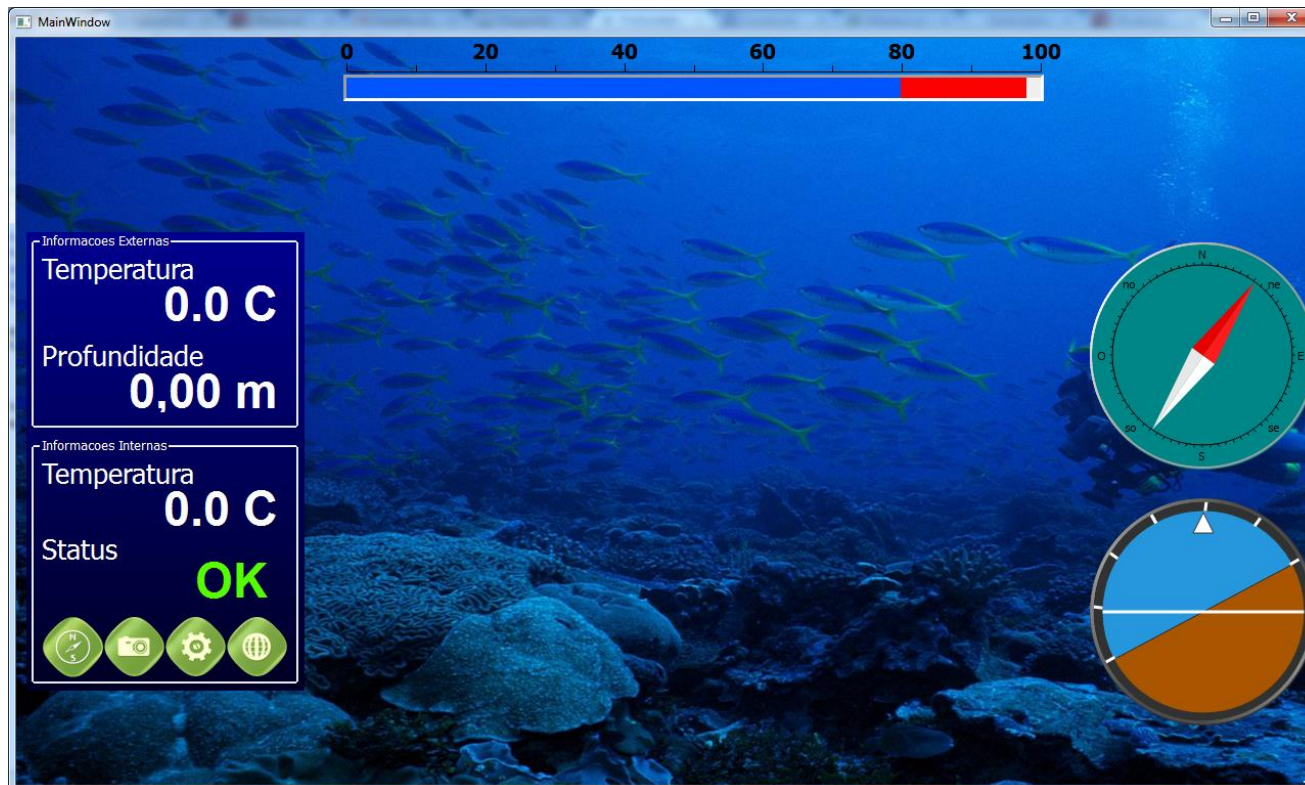
Perguntas?
Obrigado!

carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br, marcos.vinicius.scholl@gmail.com





- Resultados obtidos.





- Tecnologias Utilizadas.
 - Hardware:
 - Arduino
 - Raspberry Pi
 - Materiais Abertos.
 - Software:
 - Python
 - Qt, QWT, Pyro, Kast, OpenCV...