



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



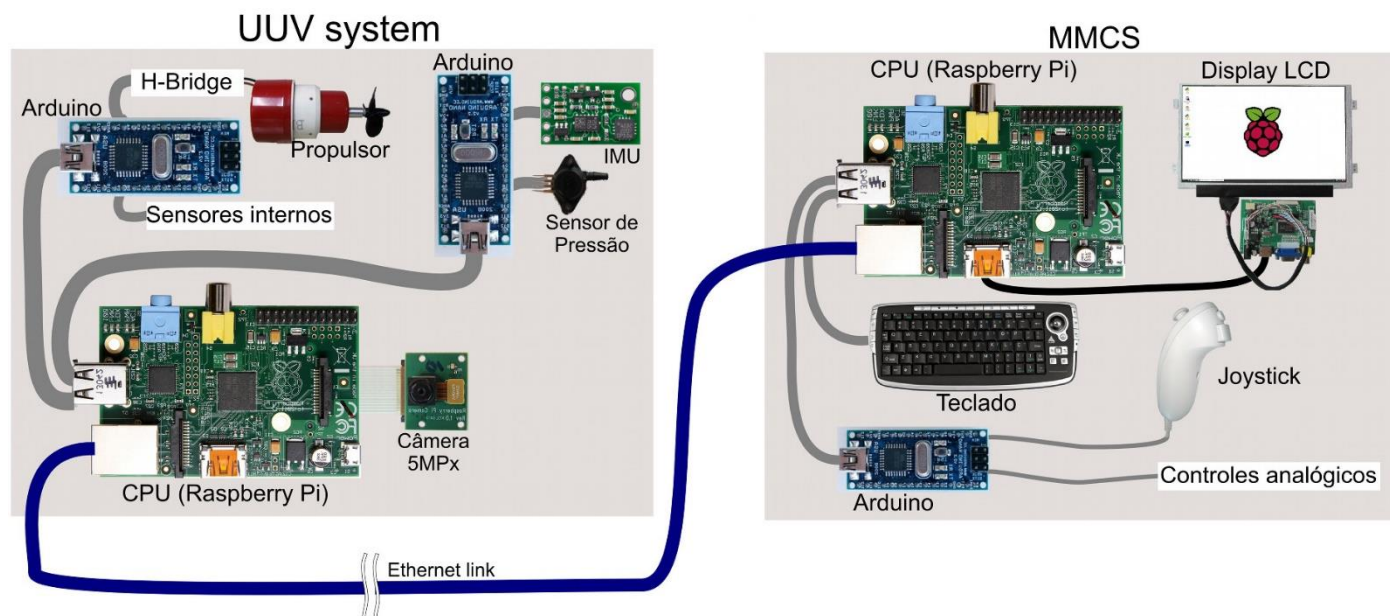
- Motivação





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

- Hardware da Plataforma



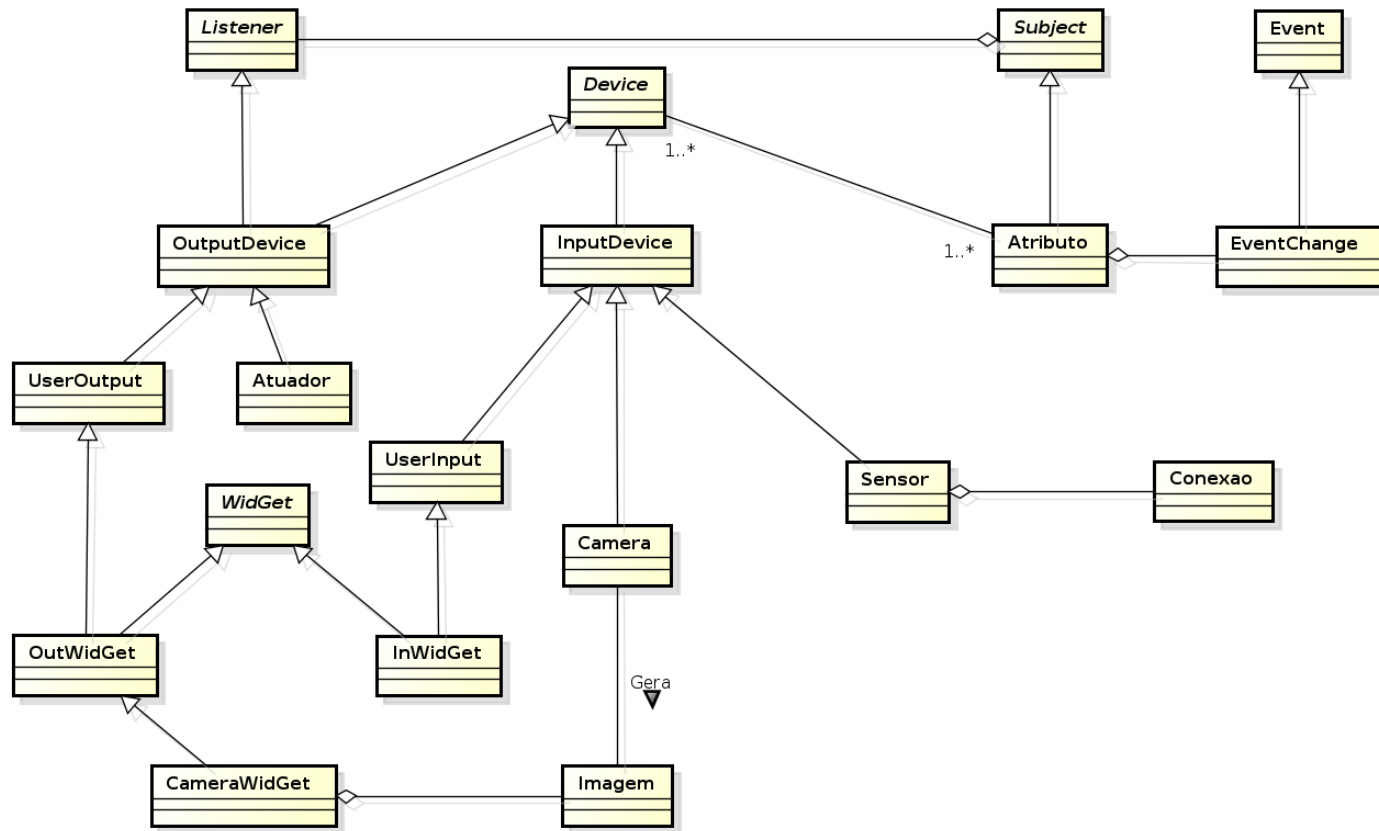


- O que é o Sistema de Acompanhamento de Missão?

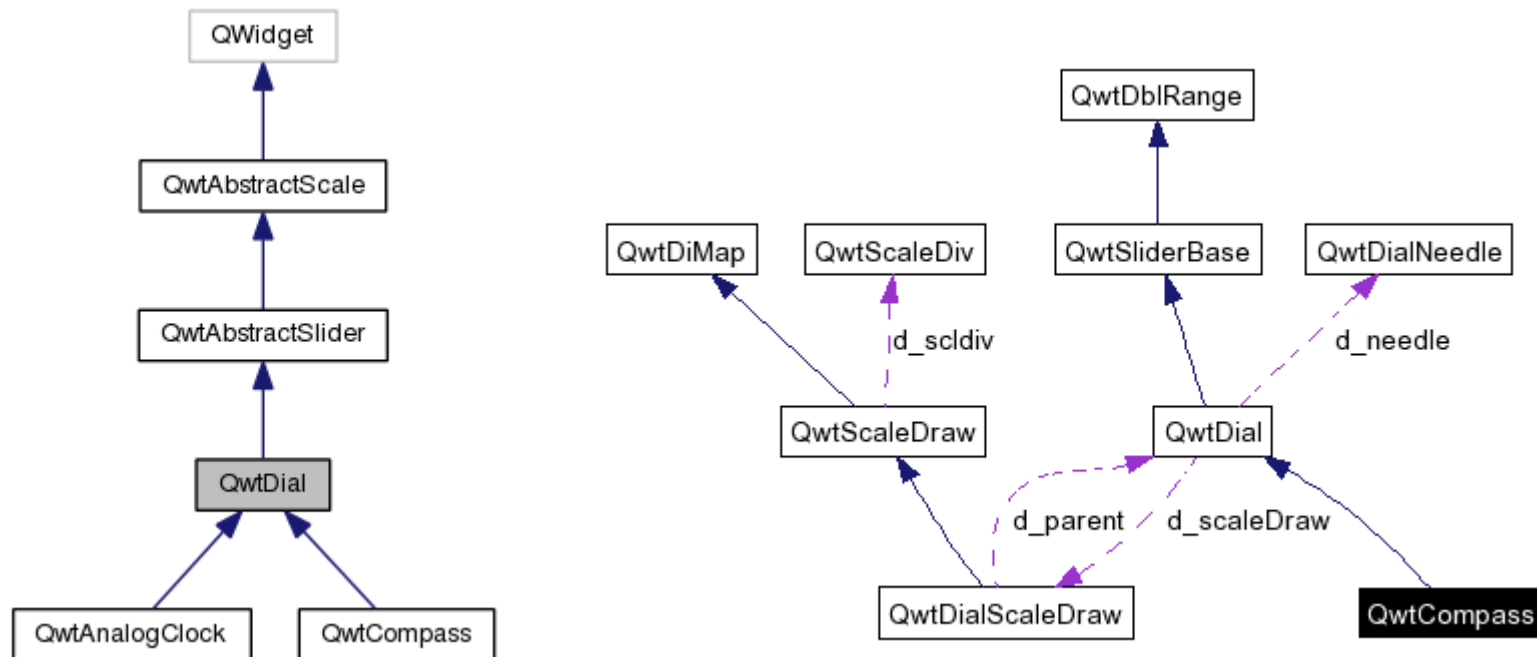


<http://genus.zmaw.de/ROV-Video-Clips.2174+M55e234dd01a.0.html>

- Diagrama de Classes do MMCS

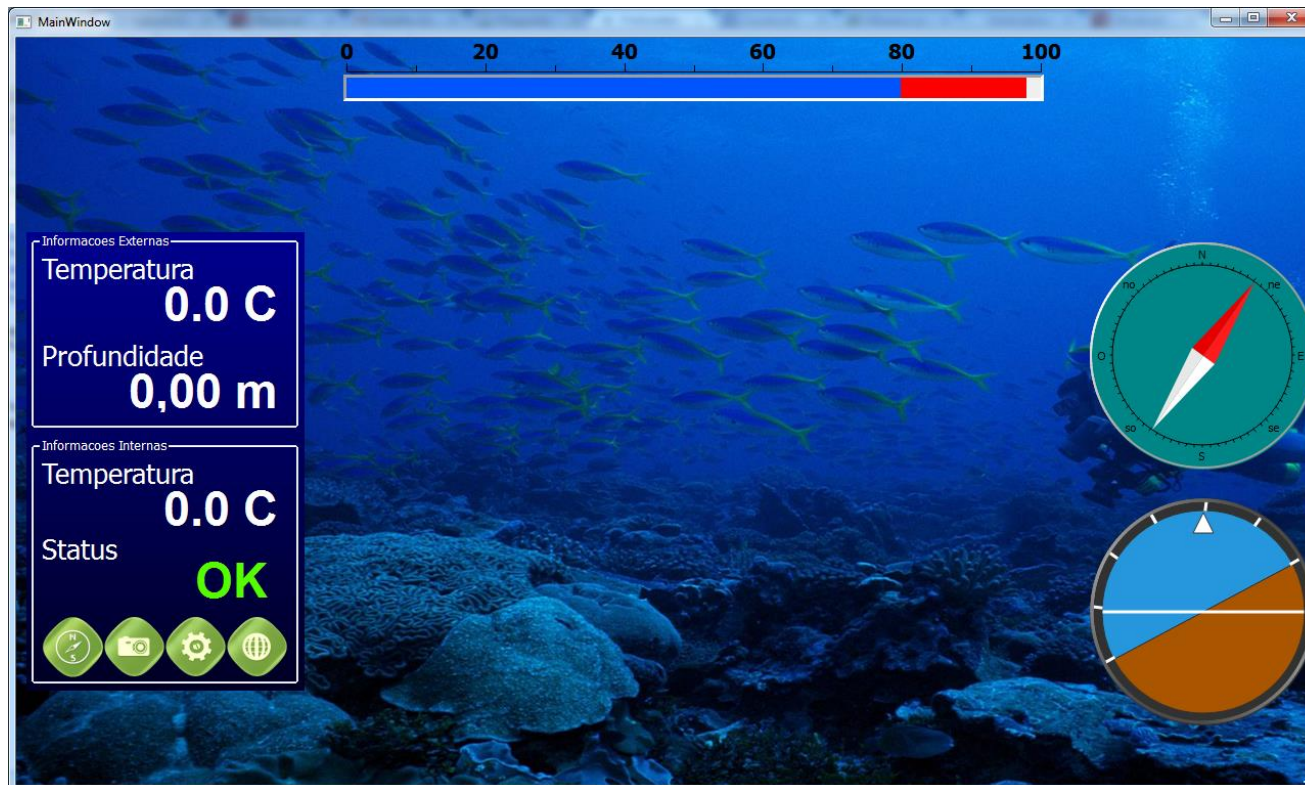


- Uso do QWT e Herança.





- Resultados obtidos.





Perguntas?

Obrigado!

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





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