



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](mailto:marcos.vinicius.scholl@gmail.com)

**Carlos Rodrigues Rocha**

[carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br](mailto: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

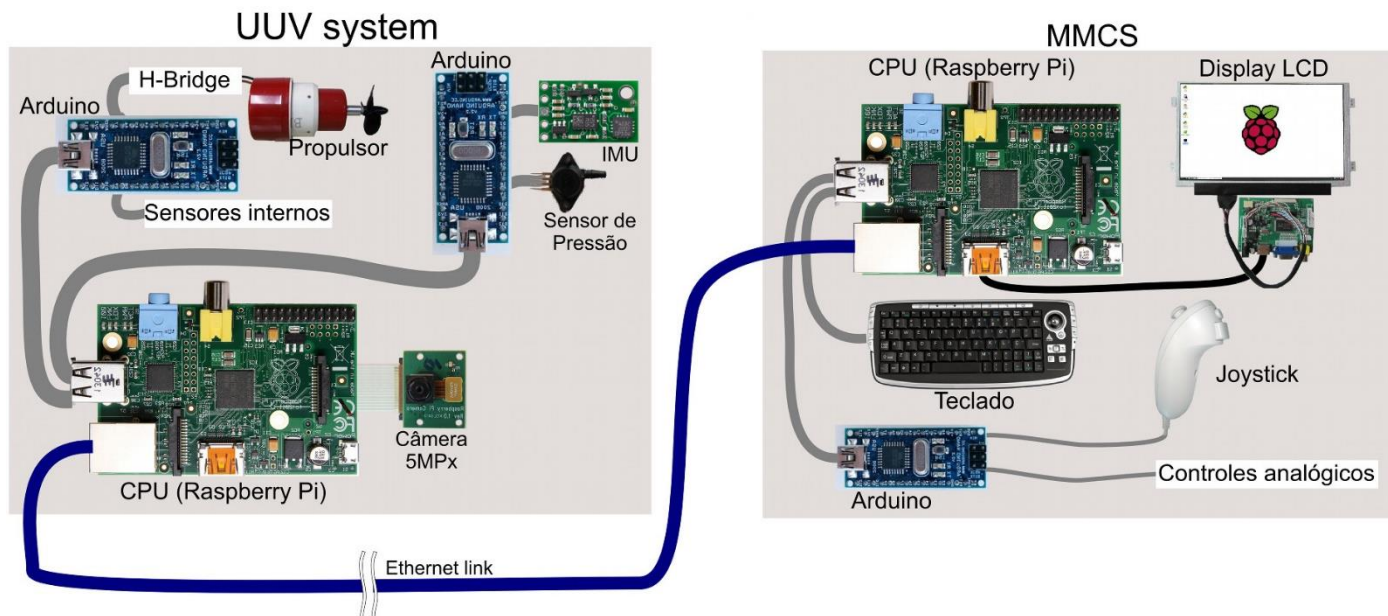
- Software:

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



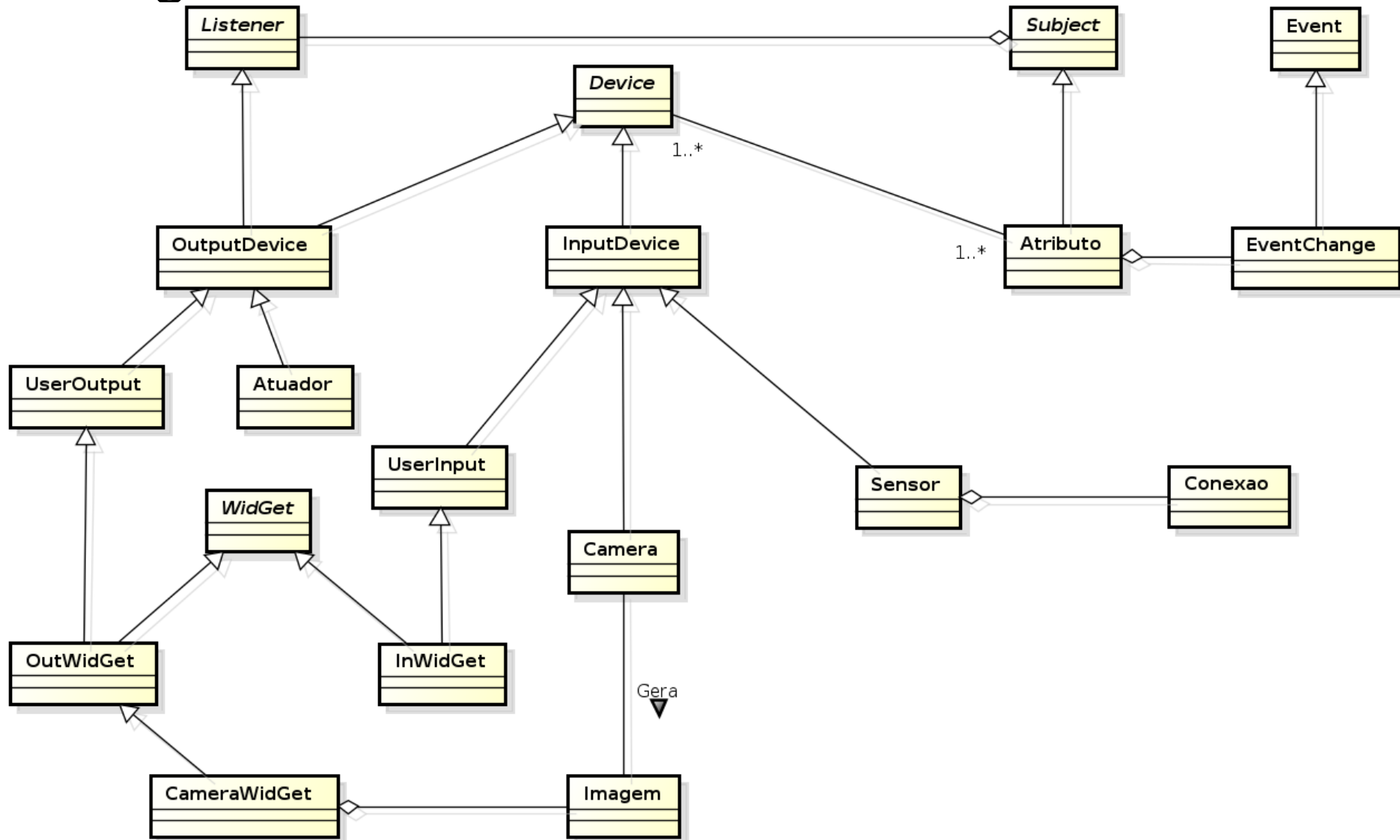


- Hardware da Plataforma



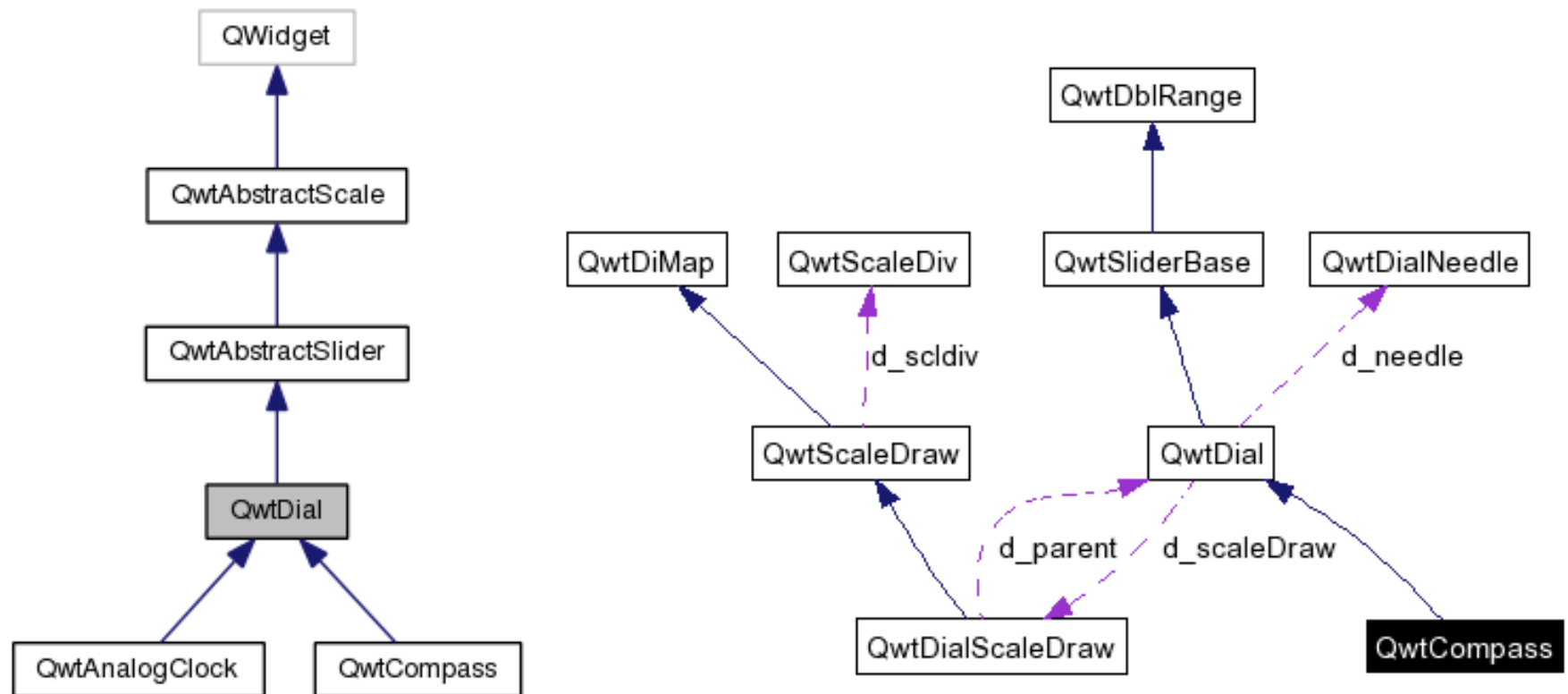


- Diagrama de Classes do MMCS



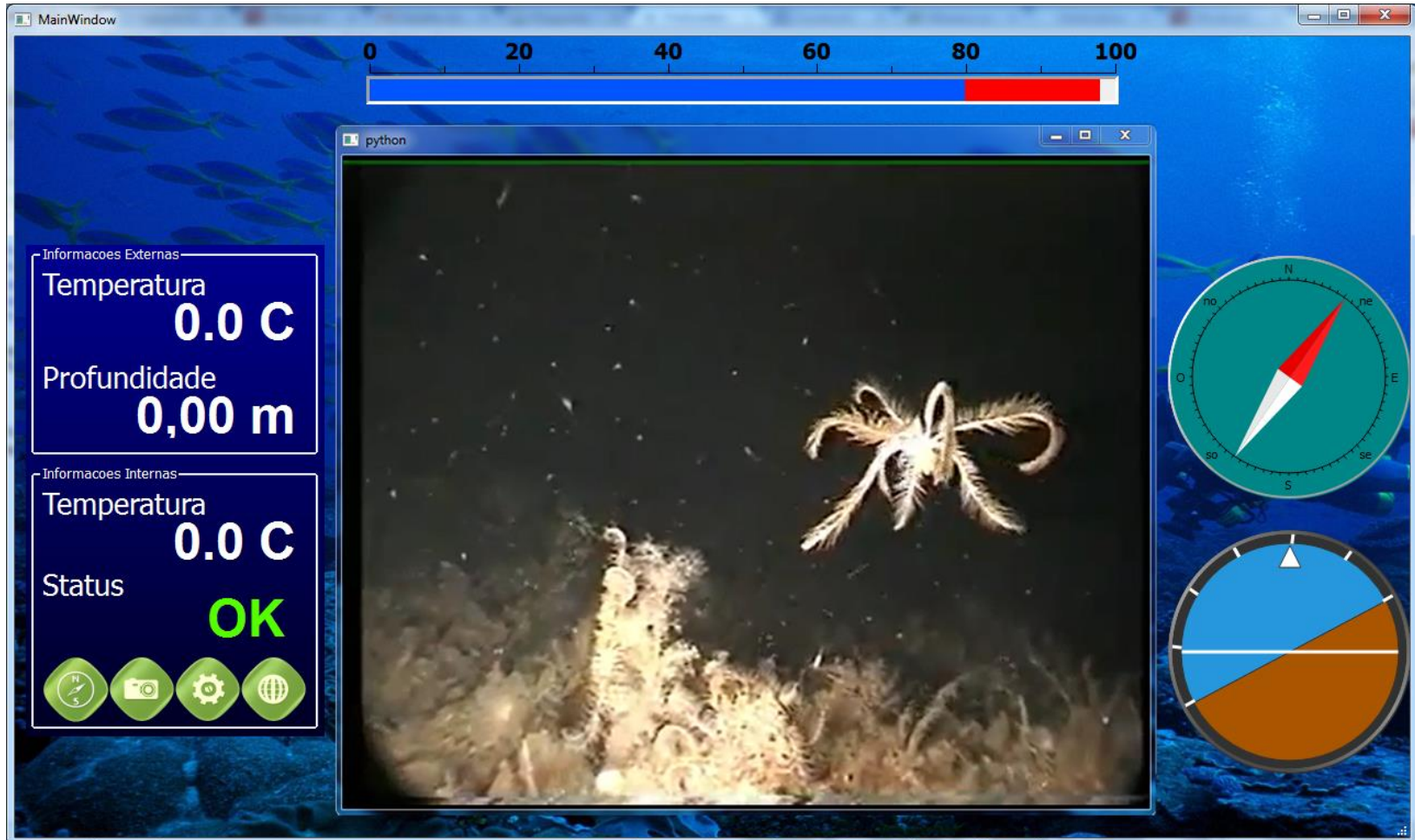


- Uso do QWT e Herança.





- Resultados obtidos.







Perguntas?  
**Obrigado!**

[carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br](mailto:carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br), [marcos.vinicius.scholl@gmail.com](mailto:marcos.vinicius.scholl@gmail.com)

