

INTRODUCCIÓN A LOS UAVs Y SISTEMAS DE ENJAMBRE CON ROS Y MAVLink

Ignacio Pérez Vilaplana

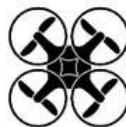
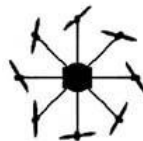
Para acceder a la presentación pinche [aquí](#)



Universitat d'Alacant
Universidad de Alicante



Introducción a los UAVs





Introducción a los sistemas de enjambre



Características:

- Robots autónomos
- Número de robots enjambre > 2
- Cada dron capacidad sensorial y comunicativa

SOFTWARE

ROS



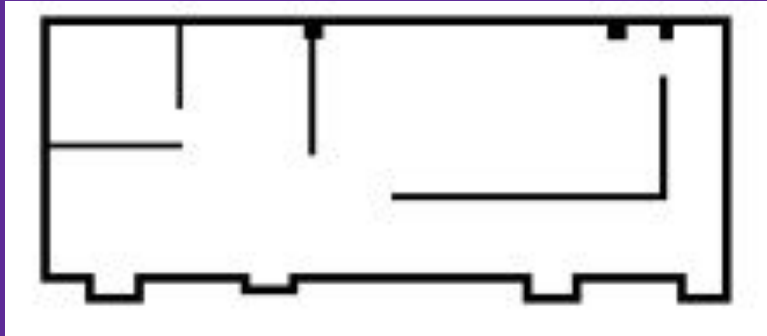




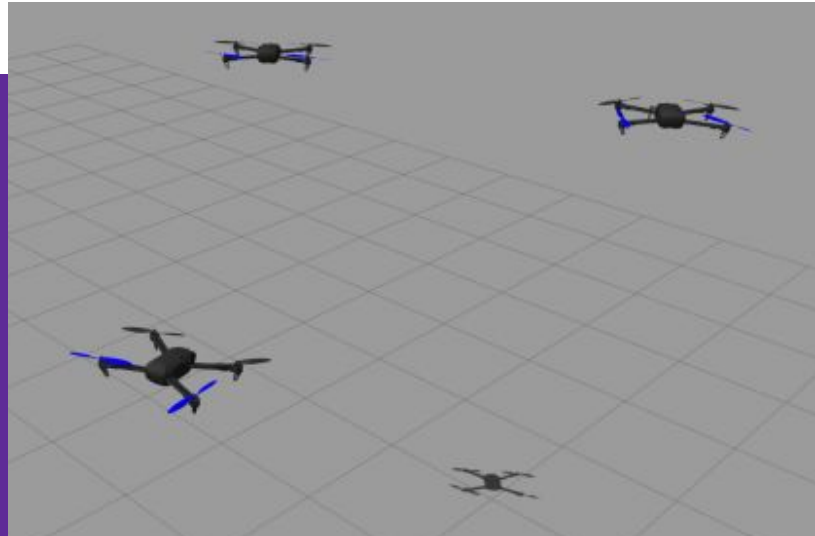
MAVROS

PROGRAMACIÓN

Planificación de tareas

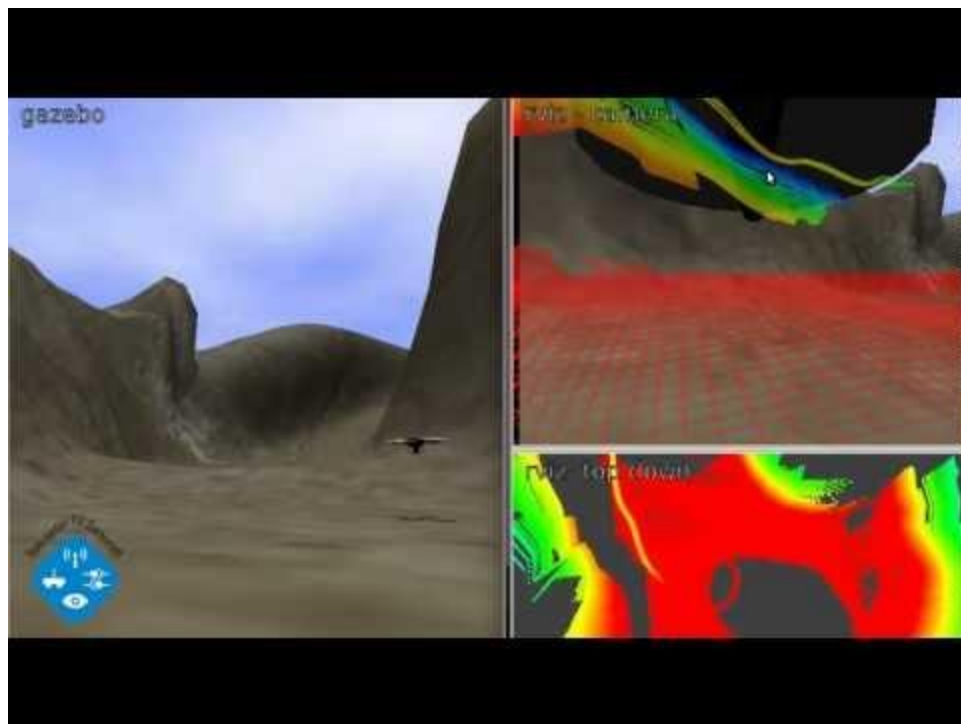


Estructura de enjambre: Líder y Seguidores



**Ejemplo
práctico
con ROS:**

hector_quadrotor



APLICACIONES

- Planificación de lucha de incendios forestales y urbanos

- Planificación de lucha de incendios forestales y urbanos
- Vigilancia, control y mantenimiento de campos solares.

- Planificación de lucha de incendios forestales y urbanos
- Vigilancia, control y mantenimiento de campos solares.
- Construcción mediante robots aéreos

- Planificación de lucha de incendios forestales y urbanos
- Vigilancia, control y mantenimiento de campos solares.
- Construcción mediante robots aéreos
- En el entorno espacial...
- En el aspecto visual y de ocio



EMPRESAS relevantes del sector:

Drone Hopper S.L.

Embention

Escribano Mechanical & Engineering





**MUCHAS
GRACIAS !**