

Proposta de Guió per la documentació del projecte 2
(proposta orientativa, podeu afegir, modificar o eliminar apartats)

A. Informació general

Robot utilitza, Llenguatge de programació (i GUI/SDK) i altres informacions bàsiques necessàries per entendre el vostre projecte

B. Interacció bàsica amb la plataforma NEATO

Codi per a la realització de la trajectòria quadrada, i càlcul de l'error (distància i orientació) Incloure una foto.

Codi per l'adquisició de la informació del LRF, i per la representació de la informació en un mapa (sistema de referència del robot). Estimació de l'error de mesura del LRF, i captura dels mapes/imatges (plot) que es generen.

C. Missió complida!

Indicar quina tècnica i en quina forma s'ha descrit l'entorn. Incloure la descripció/mapa (codi) de l'entorn

Indicar la tècnica utilitzada per la navegació (descripció de la tècnica i la seva implementació)

Indicar el mètode utilitzat per la localització del robot (descripció de la tècnica i la seva implementació)

Indicar el mètode utilitzat per la detecció i l'evasió d'obstacles que es pugui trobar en el seu camí (descripció de la tècnica i la seva implementació).

Indicar el mètode utilitzat per l'exploració de la zona "Passadís", la detecció d'objectes i la posterior acció de "tocar" els objectes segons l'ordre indicat.

Quin error es comet en situar-se en la pose final (distància i orientació)?

Quin error es comet en situar-se en la pose Punt Base (distància i orientació)?

D. Conclusions, Comentaris (qualsevol altre qüestió que vulgueu indicar)

A més del document cal intrigar tot el codi (i altres utilitats) que heu generat pel projecte. Empaqueu tots els fitxers, d'una forma comprensiva i que faciliti la seva posterior utilització, en un arxiu ZIP, 7z, RAR, ...

Data límit d'entrega de la documentació (via Atenea): 25 de gener 23:55 hores