

Ejercicio práctico de SLAM

Slam-Salvi

- Ir al directorio Slam-Salvi
- Ejecutar:
 - Clear
 - Slam2D1
 - Poner los landmarks con el boton dcho. y terminar con izdo.
 - Poner los way-points con el boton dcho. y terminar con izdo.
 - Probar los ficheros Slam2D2, Slam2D3 y Slam2D4.

ekf-slam-matlab-master

- Ir al directorio **ekf-slam-matlab-master**
- Ejecutar:
 - clear
 - setup
 - Dentro del GUI, 'Load Map' y se coge uno de los mapas de 'sample-maps'
 - Pulsar botón 'Execute SLAM Simulation'
 - También se pueden poner way-points y landmarks.

Slam_Bailey/fastslam

- Ir al directorio **Slam_Bailey/fastslam**
- Añadir al path Slam_Bailey/fastslam con subfolders.
- clear
- Cargar 'example_webmap.mat' pinchando dos veces.
- Ejecutar 'fastslam1_sim(lm,wp)' desde linea de comandos.
- Lo mismo con 'fastslam2_sim(lm,wp)' y fastslam2r_sim(lm,wp)'

SLAM-Zaragoza

- Ir al directorio **SLAM-Zaragoza**
- clear
- Ejecutar 'slam'
- Hacer los ejercicios de '5007439.docx'

Slamtb-Sola

- Ir al directorio 'Slamtb-Sola'
- Clear
- Ejecutar 'slamrc.m'
- Ejecutar 'slamtb'
- Para más detalles, leer 'slamToolbox.pdf'