



PICKIN TEAM MEETING 4

Data e Local	7 de Abril de 2015, FEUP, Sala I-109.
Participantes	• Pedro Tavares; • Pedro Costa; • José Lima;
Objetivos da Reunião	• Reformular plano da tese após resultado do Amazon Picking Challenge. • Definir robot para planeador de trajetória.
Decisões	• Apesar de não continuar a desenvolver o Amazon Picking Challenge de forma competitiva, este desafio continua a ser a base para os testes dos algoritmos a ser implementados no futuro. • O robot a adoptar continua a ser o robot Universal UR5.
Planos de Ação	• Desenvolver um software para a coordenação de referenciais, publicação de referenciais virtuais e outro software para o cálculo da cinemática inversa. • Encontrar as transformação de referências entre robot e ROS ou MoveIt.