Objetivo General:  
  
Desarrollar un algoritmo de segmentacion semántica mediante el uso de redes neuronales convolucionales para establecer una ruta navegable en robots autónomos.

Objetivo Especifico:  
  
- Diseñar e Implementar un algoritmo para determinar rutas navegables en base a segmentacion semántica.

-Establecer el modelo cinemático de un vehículo autónomo tipo diferencial (terrestre)

-Configuración, entrenamiento e implementación de una red neuronal convolucional tipo resnet50 para su uso en segmentacion semántica

- Elaborar una estructura física que cumpla con las características básicas para el uso de un robot móvil terrestre

- Validación del sistema robótico en un entorno indoor