

UNIVERSIDADE FEDERAL DA BAHIA
ESCOLA POLITÉCNICA
Departamento de Engenharia Elétrica e de Computação

**Projeto – Estimação da Pose de um Robô Móvel
ENGG64 – Visão Computacional**

PROF: André Gustavo Scolari Conceição

Tarefas

1) Estimação da Pose de um Robô Móvel:

- a. determinar a pose (posição e orientação) no plano da imagem do robô movel Husky, utilizar como marcador a caixa vermelha posicionada sobre o robô.
- b. Conceitos como cromaticidade, remoção de ruído, binarização, momentos, elipse equivalente, característica do objeto e circularidade devem ser aplicados para realizar a tarefa.
- c. Entregar: o código em Matlab ou outra. (python, c, etc), gráficos com as curvas (u, v e orientação); gráfico da trajetória realizada no plano da imagem;
- d. Validar para os dois videos fornecidos no Moodle.

Observações:

- Grupos de 2 pessoas ou individual.
- Duvidas serão discutidas nas aulas.

