

# Algoritmos de navegación para robots móviles usando visión estéreo

Agustín Olmedo, *Estudiante, UBA*  
 Amit Stein, *Estudiante, UBA*,  
 and Fernando Bugni, *Estudiante, UBA*,

**Abstract**—El presente trabajo desarrolla una implemetación para la navegación de un robot utilizando visión estéreo. Él mismo utiliza conceptos sobre vision computacional: calibración estéreo, mapa de disparidad, rectificación. La implementación fue desarrollada íntegramente en C++ utilizando la librería OpenCV, además de otras librerías para la movilidad del robot.

**Index Terms**—Computer Society, L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X, Visión Computacional, OpenCV, Mapas de Disparidad



## 1 INTRODUCCIÓN

EN este informe vamos a ver todos los pasos realizados para hacer una navegación de un robot utilizando mapas de disparidad. Mostraremos todas las ideas que nos surgieron realizando el trabajo, así como también los problemas y como los fuimos resolviendo. Por último, dejaremos ideas para alguna posible continuación de este trabajo.

## 2 CALIBRACIÓN DE LA CAMARA ESTÉREO

## 3 MAPAS DE DISPARIDAD

## 4 NAVEGACIÓN PARA ROBOT MÓVILES UTILIZANDO LOS MAPAS DE DISPARIDAD

## 5 EXPERIMENTOS

Experimentos.

## 6 CONCLUSION

The conclusion goes here.

## REFERENCES

- [1] H. Kopka and P. W. Daly, *A Guide to L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X*, 3rd ed. Harlow, England: Addison-Wesley, 1999.

- M. Shell is with the Department of Electrical and Computer Engineering, Georgia Institute of Technology, Atlanta, GA, 30332. E-mail: see <http://www.michaelshell.org/contact.html>
- J. Doe and J. Doe are with Anonymous University.

Manuscript received April 19, 2005; revised January 11, 2007.