

# Kalman para tracking

Hiago Riba Guedes

Data limite :2018

## **Esboço para o trabalho**

- 1-Estudo teórico sobre filtro de Kalman e controle discreto
- 2-Uso de simulação computacional (provavelmente em C ou em processing[caso faça um mini projeto de um robo])
- 3-Aplicação em projeto (com arduino)(projeto do robo?)
  - 3.1-projeto de fonte, comunicação,(shield bluetooth?) ,diagrama elétrico, sensores usados,saída de resultados(?),mapeamento???
- 4-Considerações práticas