



UNIVERSIDADE FEDERAL DA BAHIA
ESCOLA POLITÉCNICA
Departamento de Engenharia Elétrica

Projeto – Estimação da Pose de um Objeto
ENGG64 – Visão Computacional

PROF.: André Gustavo Scolari Conceição	ANO/SEM.: 2024/2
ALUNO:	NOTA:

Tarefas

1) Implementar um sistema com as seguintes características:

- determinar a pose (posição e orientação) no plano da imagem da caixa vermelha posicionada em cima do robô movel;**
- para cada frame da imagem armazene a pose para posteriormente plotar as variáveis versus número de amostras;**
- gerar um novo vídeo plotando a trajetória realizada no plano da imagem.**

Observações:

- Testar para os dois vídeos fornecidos.**
- Grupos de 2 pessoas ou individual.**