

Lourenço Aguar, João Victor.

Fusão de sensores para estimativa de localização de robôs no ambiente da RoboCup Small Size League / João Victor Lourenço Aguar. São Bernardo do Campo, 2025.

133 p. : il.

Dissertação - Centro Universitário FEI.

Orientador: Prof. Dr. Flavio Tonidandel.

1. Localização. 2. Predição. 3. Correção. 4. Sensores. 5. Embarcado.
I. Tonidandel, Flavio, orient. II. Título.