

# Resum

---

En el present projecte avaluarem experimentalment algunes tècniques d'odometria visual basades en Mínims Quadrats i Random Sample Consensus (RANSAC). La robustesa d'aquestes tècniques és fonamental per a moltes aplicacions en diversos camps com la robòtica, l'automoció o la medicina.

Cercarem aquesta robustesa implementant un odòmetre visual en C++ i amb diferents experiments podrem observar quins paràmetres del nostre programa seran els que major robustesa proporcionen.

Amb aquesta finalitat plantejarem distints tipus d'experiments i definirem criteris quantitatius per a avaluar-los.

Al llarg del document s'explicarà com hem anat desenvolupant el projecte. Per això primerament explicarem teòricament tots els apartats importants del projecte i a la finalització de cada apartat s'exposarà l'aplicació pràctica que haurem implementat al nostre programa.