



Odometría visual con sensor RGBD en JdeRobot



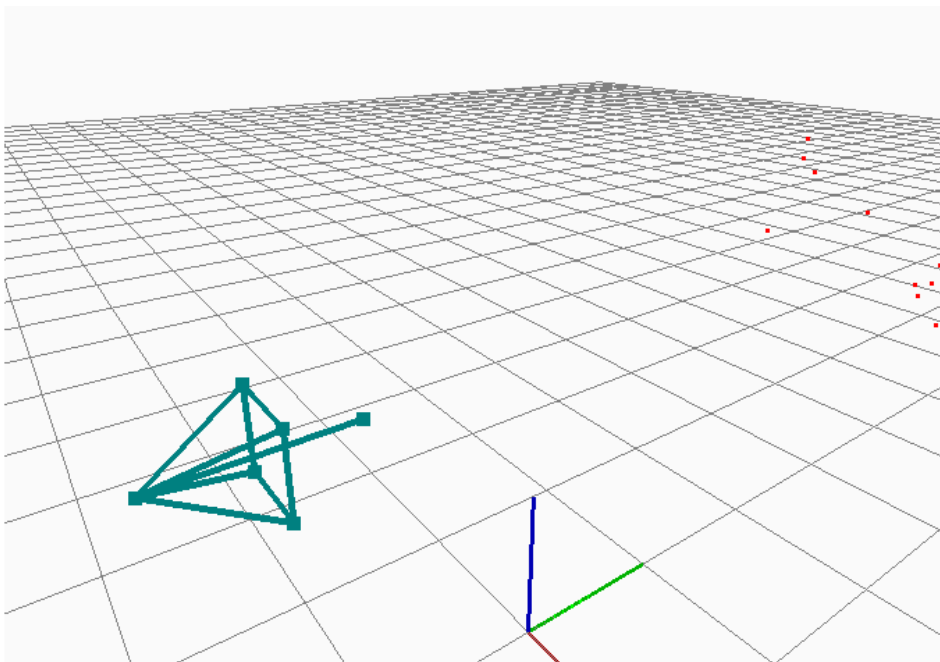
Javier Benito Díaz
jbenito.dz@gmail.es

Índice

- Introducción
- Objetivos
- Infraestructura
- Desarrollo
- Experimentos
- Conclusiones

Introducción

Autocalización visual



- Estimar posición de una cámara
-

Introducción

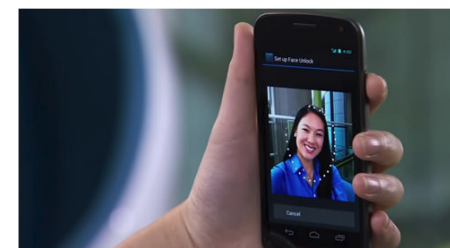
Visión artificial

■

■



(a)



(b)