

Stereo Parallel Tracking and Mapping for robot localization

Taihú Pire¹, Thomas Fischer¹, Javier Civera², Pablo De Cristóforis¹ and Julio Jacobo Berlles¹

¹University of Buenos Aires, Argentina ²University of Zaragoza, Spain

tpire@dc.uba.ar, tfischer@dc.uba.ar, jcivera@unizar.es, pdcris@dc.uba.ar, jacobob@dc.uba.ar

<http://robotica.dc.uba.ar>
robotica@dc.uba.ar