



Percepção e Ação Robótica

# Segue Eu - FLUBOT

Robótica, visão computacional e processamento de áudio e voz para a task Follow Me

# Integrantes



Alexandre Costa Ferro Filho

[alexandre\\_ferro@discente.ufg.br](mailto:alexandre_ferro@discente.ufg.br)



Elisa Ayumi Masasi de Oliveira

[ayumi@discente.ufg.br](mailto:ayumi@discente.ufg.br)



Iago Alves Brito

[iagoalves@discente.ufg.br](mailto:iagoalves@discente.ufg.br)



Murilo de Oliveira Guimarães

[muriloguimaraes@discente.ufg.br](mailto:muriloguimaraes@discente.ufg.br)

# Trabalho

Desenvolvimento de uma solução aplicada ao @home que combine técnicas de **robótica, visão computacional e processamento de áudio e voz** para a task Follow Me



# Trabalho

Dividido em três etapas:

## Navegação Autônoma

Capacidade de se orientar de um cômodo até o outro

---

## Identificação e Rastreamento de Pessoas

Implementação em tempo real

---

## Wake Word

Identificação da Wake Word

# Organização

Follow me task

Backlog | Team capacity | Current iteration | Roadmap | My items | New view

Filter by keyword or by field

**Todo** 4 / 5 Estimate: 0

This item hasn't been started

- seminario-segue-eu #4 Refatorar nó responsável por publicar os poses da pessoa
- seminario-segue-eu #5 Incrementar a identificação apenas da pessoa trackeada
- seminario-segue-eu #6 Verificar uso do tensorRT para realizar inferência
- seminario-segue-eu #7 Teste de inferência com as diferentes câmeras

**In Progress** 2 / 5 Estimate: 0

This is actively being worked on

- seminario-segue-eu #2 Construir o nó responsável por obter a distância robô X operador
- seminario-segue-eu #3 Fazer o launch para executar os nós da task.

**Rewien** 0 Estimate: 0

This is being in phase test

**Done** 0 Estimate: 0

This has been completed

# Objetivo



RobotAssist - 2011 RoboCup@Home (Follow Me)



# Obrigado!

Espaço aberto para dúvidas e questionamentos.

