

Gabriel Takaoka Nishimura

***RSSF+RN*: Redes de Sensores Sem Fio com  
Redes Neurais**

São Paulo

2016

Gabriel Takaoka Nishimura

# ***RSSF+RN*: Redes de Sensores Sem Fio com Redes Neurais**

Plano de Pesquisa apresentado ao Departamento de Engenharia de Computação e Sistemas Digitais da Escola Politécnica da Universidade de São Paulo para processo de seleção de Mestrado do segundo semestre de 2017

Universidade de São Paulo - USP

Escola Politécnica

Engenharia Elétrica com ênfase em Computação

Orientador: Prof. Dr. Bruno Carvalho de Albertini

São Paulo

2016

# Resumo

Resumo em português

**Palavras-chave:** palavra-chave 1.

# Abstract

Resumo em ingles

**Keywords:** keyword 1.

## Lista de ilustrações

# Lista de Gráficos

## Lista de tabelas

# Sumário

	<b>Introdução</b> . . . . .	<b>8</b>
<b>1</b>	<b>REVISÃO BIBLIOGRÁFICA</b> . . . . .	<b>9</b>
<b>2</b>	<b>METODOLOGIA</b> . . . . .	<b>10</b>
<b>3</b>	<b>EXECUÇÃO</b> . . . . .	<b>11</b>
<b>4</b>	<b>CONCLUSÃO</b> . . . . .	<b>12</b>
	<b>REFERÊNCIAS</b> . . . . .	<b>13</b>
	<b>APÊNDICES</b>	<b>14</b>



# Introdução

A utilização de robôs autônomos dentro de ambientes não estruturados ainda é um grande desafio computacional.

A utilização de câmeras em robôs autônomos ainda representam um grande desafio computacional. A partir de navegação, manipulação, mapeamento semântico e telepresença, a localização e mapeamento simultâneo (SLAM) d

\*Na área da Robótica, a Localização e Mapeamento Simultâneo (LMS) se refere ao mapeamento de um ambiente desconhecido e localização de um robô nesse local, ambos processos realizados de forma simultânea. O mapeamento e localização bem sucedidos podem ter aplicações em carros autônomos, veículos aéreos não tripulados, robôs domésticos e até agricultores.

O grande desafio é o meio pelo qual se realiza o LMS, uma vez que

A literatura apresenta diversas formas de tentar resolver esse problema, que depende dos recursos (principalmente computacionais e energéticos) disponíveis ao robô. Desde

Para resolver esse problema, a literatura utilizados vários tipos de sensores, como

falar sobre alto processamento computacional SLAM algorithms are tailored to the available resources, hence not aimed at perfection, but at operational compliance. Published approaches are employed in self-driving cars, unmanned aerial vehicles, autonomous underwater vehicles, planetary rovers, newly emerging domestic robots and even inside the human body.[1]

employed in self-driving cars, unmanned aerial vehicles, autonomous underwater vehicles, planetary rovers, newly emerging domestic robots and even inside the human body.[1]

in robot navigation, manipulation, semantic mapping, and telepresence. The

## Objetivos

Objetivos

## Motivação

Motivacao ([RUSU; COUSINS, 2011](#))

# 1 Revisão Bibliográfica

Revisão bibliográfica

## 2 Metodologia

Metodologia

## 3 Execução

Execução aqui.

## 4 Conclusão

Conclusao aqui.

# Referências

RUSU, R. B.; COUSINS, S. 3D is here: Point Cloud Library (PCL). In: *IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*. Shanghai, China: [s.n.], 2011. Citado na página 8.

## Apêndices