



The Stanford Cart

THE STANFORD CART AND THE CMU ROVER

Juliana Maria S. de Santana <juliana.maria@fbter.org.br>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

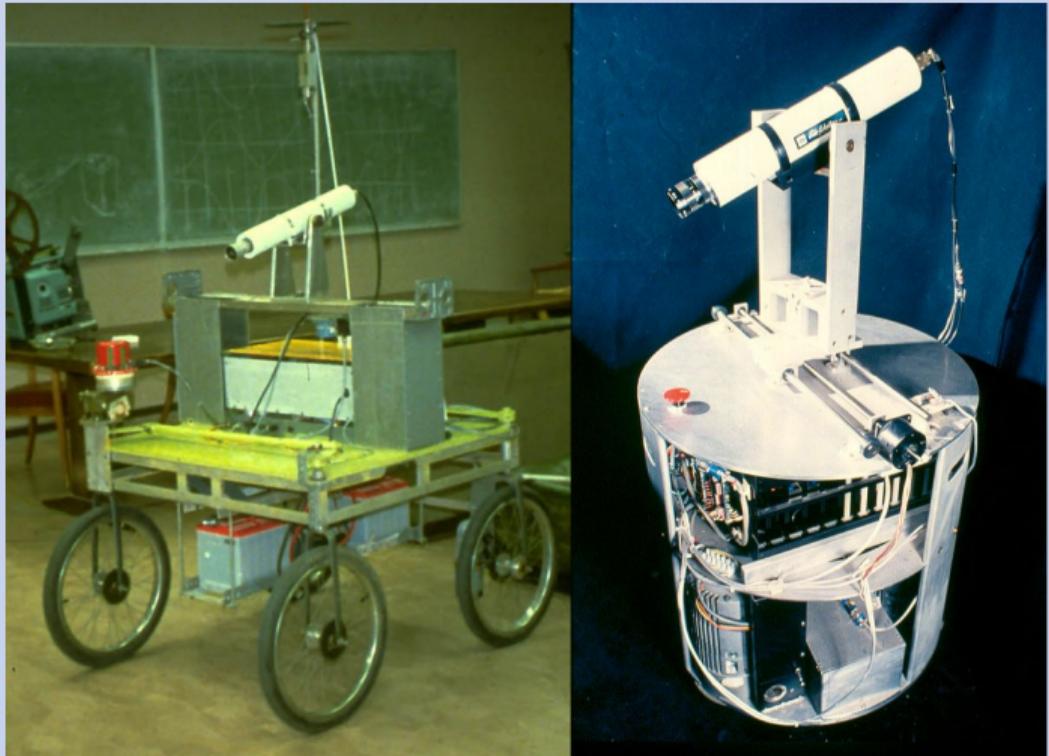
Outubro de 2021

Sistema FIEB



Introdução

The Stanford Cart and
The CMU Rover



The Stanford Cart

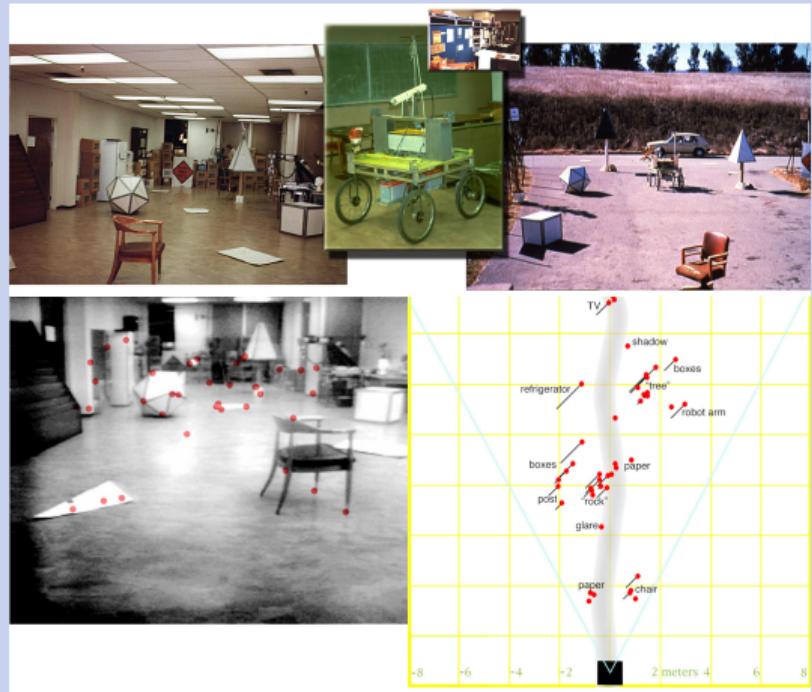
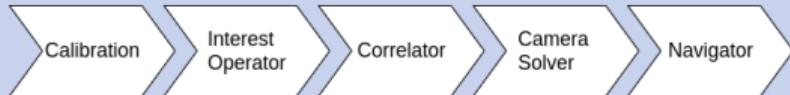


Robô móvel equipado com uma câmera de TV

- Desenvolvido por Hans. P. Moravec
- Utiliza visão stereo
- Utilizados em pesquisas de navegação visual

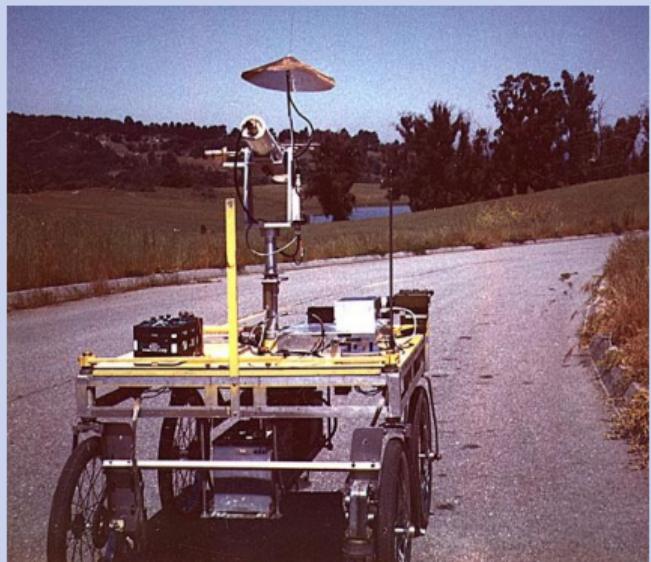
The Stanford Cart - Rotinas

O robô obtêm 9 fotos através de sua câmera, e a partir destas é capaz de deduzir a transformada da sua coordenada 3D e a posição 3D dos features das imagens



Observações dos experimentos

- Melhores resultados: Ambiente indoor
- Tempo de pausa: 10 a 15 minutos
- Tempo de execução do percurso: 5 horas



The CMU Rover

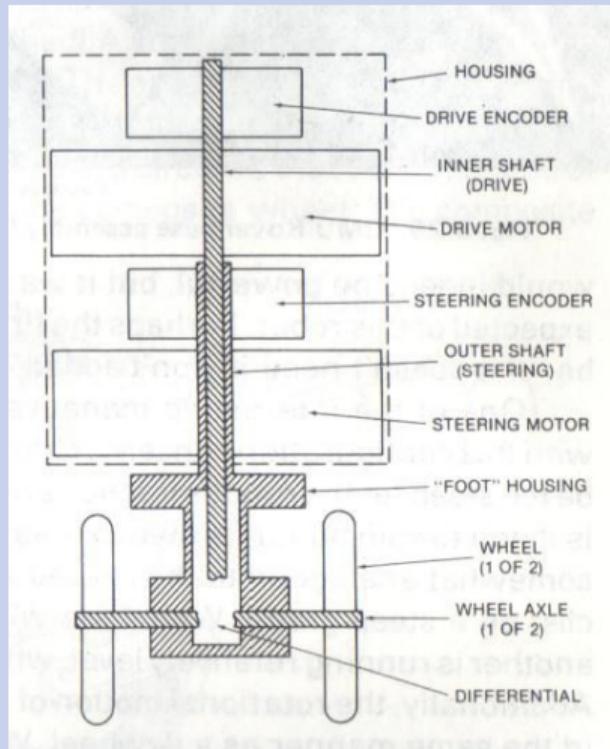


Comparação com o Stanford Cart

- Possui um sistema mais sofisticado
- É mais rápido
- Possui um sistema mais flexível

Características do CMU Rover

- É cilíndrico
- Possui 3 GDL nas rodas
- Apresenta vários sensores





Questions?

juliana.maria@fbter.org.br