

Navegación autónoma para robots móviles usando visión estéreo

Cintia Corti, Carlos Augusto Lyon Di Pietro, Facundo Pessacg, Kevin Allekotte

Resumen—Como trabajo final de la materia VISIÓN EN ROBÓTICA de DC.UBA.AR presentamos un método para la navegación autónoma de robots usando visión estéreo. La implementación se realizó para el EXABOT usando las librerías OPENCV y LIBELAS.

I. INTRODUCTION

Here is the text of your introduction.

$$\alpha = \sqrt{\beta} \quad (1)$$

I-A. Subsection Heading Here

Write your subsection text here.

II. CONCLUSION

Write your conclusion here.