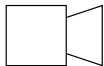


Câmera



quadro →

Detecção das
Projeções de
Retas Verticais

observações ↓

Estimativa do
deslocamento
do robô →

Associação entre Projeções
e Retas Verticais

retas
verticais →

Associação
entre Marcos e
Retas Verticais

marcos ↓

observações esperadas

Obtenção das projeções
esperadas para cada marco

↑ Estimativa do
deslocamento
do robô

Retas Verticais
sendo observadas



retas verticais

mapa ↓

