
Navegação de Veículos Autônomos em Ambiente
Externo Não Estruturado baseada em Visão
Computacional

Rafael Luiz Klaser

SERVIÇO DE PÓS-GRADUAÇÃO DO ICMC-USP

Data de Depósito:

Assinatura: _____

Navegação de Veículos Autônomos em Ambiente Externo Não Estruturado baseada em Visão Computacional

Rafael Luiz Klaser

Orientador: *Prof. Dr. Fernando Santos Osório*

Monografia apresentada ao Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação - ICMC-USP, para o Exame de Qualificação, como parte dos requisitos para obtenção do título de Mestre em Ciências - Ciências de Computação e Matemática Computacional.

**USP – São Carlos
Março de 2013**