

Navegação de Veículos Autônomos em Ambientes Externos Não Estruturados Baseada em Visão Computacional

Projeto de Mestrado

Rafael Luiz Klaser

Coordenador e Orientador do Projeto

Prof. Dr. Fernando Santos Osório – ICMC/USP

Índice

1. Introdução

- 1.1 Objetivo Geral
- 1.2 Justificativa e Aplicações
- 1.3 Contribuições Esperadas

2. Referencial Teórico e Problema Abordado

- 2.1 Mapeamento e Localização
- 2.2 Sensores para Mapeamento e Localização
- 2.3 Mapas de disparidade
- 2.4 Nuvem de pontos
- 2.5 Navegação: Estratégia, planejamento e controle
- 2.6 Considerações Finais

3. Objetivos e Metodologia

- 3.1 Objetivos Específicos
- 3.2 Materiais e Métodos
 - 3.2.1. ROS
 - 3.2.2. Simulações
 - 3.2.3. CaRINA I

4. Plano de Trabalho e Cronograma

5. Resultados Esperados / Discussão