

# RELATÓRIO CIENTÍFICO

**PROCESSO # 2012/04555-4**

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



---

Aluno: Rafael Luiz Klaser



---

Orientador: Fernando Santos Osório

Universidade de São Paulo – Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação

São Carlos, Maio de 2013