

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