Calendario de actividades

Nº	Actividad	Inicio	Entrega	Detalles
1	Revisión de trabajos rela-	Enero	Marzo	Revisión de literatura sobre vehículos autónomos, incluyendo
	cionados con vehículos	2024	2024	técnicas de percepción y control.
	autónomos			, ,
2	Revisión de trabajos rela-	Enero	Marzo	Revisión de literatura sobre sistemas de parqueo automático,
	cionados con parqueo au-	2024	2024	enfocándose en algoritmos de detección y maniobra.
	tomático			
3	Selección de tecnología	Enero	Abril	Selección de herramientas y tecnologías para la simulación,
	para simulación	2024	2024	como CARLA y otros simuladores de vehículos.
4	Revisión de técnicas de	Marzo	Julio	Estudio de métodos para detectar contornos en imágenes, in-
	detección de contornos	2024	2024	cluyendo técnicas de procesamiento de imágenes.
5	Revisión de técnicas de	Marzo	Julio	Estudio de métodos para detectar líneas en imágenes, como
	detección de líneas	2024	2024	la transformada de Hough.
6	Revisión de técnicas para	Marzo	Julio	Estudio de técnicas para manejar homografías en imágenes,
	manejo de homografías	2024	2024	aplicadas a la reconstrucción de escenas.
7	Instalación de CARLA	Abril	Mayo	Instalación del simulador CARLA, configurando el entorno
	Simulator	2024	2024	de desarrollo y pruebas.
8	Estudio de la docu-	Abril	Octubre	, 1
	mentación de CARLA	2024	2024	cluyendo ejemplos y casos de uso.
	Simulator			
9	Diseño y Configuración	Mayo		Configuración del entorno de simulación en CARLA, in-
	del Entorno de simu-	2024	2024	cluyendo la creación de escenarios y la integración de sen-
	lación			sores.
10	Adquisición de datos de	Mayo		Obtención de datos de sensores en el entorno simulado, como
	sensores en simulación	2024	2024	cámaras.
11	Extracción de imágenes	Octubre		Obtención de imágenes de maniobras de estacionamiento,
	RGB de maniobras de	2024	2024	capturando diferentes ángulos y condiciones.
	estacionamiento			
12	Extracción de con-			Detección de contornos importantes en las imágenes, uti-
	tornos relevantes de las	2024	2024	lizando técnicas de procesamiento de bordes.
1.0	imágenes	0 . 1	0 . 1	
13	Extracción de líneas de			Detección de líneas en los contornos de las imágenes, apli-
1.4	los contornos	2024	2024	cando algoritmos de detección de líneas.
14	Extracción de las ecua-		2024	or€álculo de ecuaciones de las líneas detectadas, representando
1.5	ciones de las líneas	2024		las líneas en un sistema de coordenadas. or€álculo de intersecciones de las líneas detectadas, determi-
15	Extracción de intersec-	2024		•
16	ciones de las líneas Selección del primer	Diciemb		nando puntos clave en la escena. Identificación del primer punto de fuga usando clustering,
10	1	 	2025	
	punto de fuga mediante	2024	2025	agrupando puntos de intersección relevantes.
17	clustering Selección del segundo	Diciemb	rEnero	Identificación del segundo punto de fuga usando lógica
1/	punto de fuga mediante	2024	2025	geométrica, analizando la disposición espacial.
	lógica geométrica	2024	2023	600metrica, ananzando la disposición espacial.
18	Reconstrucción de	Diciemb	r E ebrero	Reconstrucción de la retícula de estacionamiento, utilizando
	la retícula de esta-	2024	2025	los puntos de fuga y las líneas detectadas.
	cionamiento	2021	2023	100 paritos de 1484 y 140 lilleas detectadas.
19	Mejora de la recon-	Diciem	r E ebrero	Optimización de la retícula usando el filtro de Kalman, mejo-
19	strucción de la retícula	2024	2025	rando la precisión de la reconstrucción.
	(Filtro de Kalman)	2024	2023	Turido la precision de la reconstruccion.
20	Representación de homo-	Enero	Marzo	Representación de la homografía en 3D, visualizando la
20	grafía correspondiente en	2025	2025	relación espacial entre el vehículo y el estacionamiento.
	3D	2025	2020	Total copucial critic of vertically of contactorium mento.
21	Seguimiento de uno	Enero	Marzo	Seguimiento de un cajón de estacionamiento específico, mon-
21	de los cajones de esta-	2025	2025	itoreando su posición y orientación.
	cionamiento	2025	2023	norealities on posicion y orientación.
22	Cálculo de las distancias	Enero	Marzo	Medición de distancias a las esquinas del cajón, utilizando
22	a las cuatro esquinas del	2025	2025	coordenadas cilíndricas para la representación.
	cajón	2025	2023	coordenadas chinaricas para la representación.
23	Representación de pose	Enero	Marzo	Representación de la posición del vehículo respecto al cajón,
23	del vehículo relativa al	2025	2025	facilitando la maniobra de estacionamiento.
	dei verneuro relativa al	2023	2020	racintalido la maniforta de estacionamiento.

Cronograma de actividades

