

### Universidad Simón Bolívar Decanato de Estudios Profesionales Coordinación de Ingeniería Electrónica

Sistema de generacion de mosaicos 2D para robots móviles a partir de video monocular

#### Por:

Victor Garcia

Realizado con la asesoría de:
Prof. José Cappelletto
PROYECTO DE GRADO

Presentado ante la Ilustre Universidad Simón Bolívar como requisito parcial para optar al título de Ingeniero Electrónico

Sartenejas, Marzo de 2018



# UNIVERSIDAD SIMÓN BOLÍVAR DECANATO DE ESTUDIOS PROFESIONALES COORDINACIÓN DE INGENIERÍA ELECTRÓNICA

#### ACTA FINAL PROYECTO DE GRADO

Sistema de generacion de mosaico 2D para robots móviles a partir de video monocular

Presentado por:

Victor Garcia

Este Proyecto de Grado ha sido aprobado por el siguiente jurado examinador:

\_\_\_\_\_\_\_

Jose Cappelletto

\_\_\_\_\_\_

Nobel Certad

Sartenejas, @día de Marzo de 2018

Gerardo Fernandez

#### Resumen

 ${\bf Palabras\ clave}\hbox{:}\ {\bf Keypoint},\ @{\bf palabra2},\ @{\bf palabra3}.$ 

### Agradecimientos

## Índice general

Re	esum	en	Ι											
A٤	Agradecimientos Indice de Figuras													
Ín														
Li	sta d	e Tablas	VI											
A	cróni	mos y Símbolos	VII											
1.	Intr	oduccion	1											
	1.1.	Antecedentes	1											
	1.2.	Justificacion y planteamiento del problema	1											
	1.3.	y .												
		1.3.1. Objetivo General	1											
	1.4.	1.3.2. Objetivos Específicos												
	1.4.	Estructura del trabajo												
2.		ado del Arte	3											
		Procesamiento de Imagenes	3											
	2.2.	Sección 2	3											
		2.2.1. sub-sección 2	3											
3.	. Plataformas Experimentales													
	3.1.	Seccion 1	4											
	3.2.													
		3.2.1. sub-sección 2	4											
4.	@nc	ombreCapítulo	5											
	4.1.	Seccion 1	5											
	4.2.	Sección 2												
		4.2.1 sub socción 2	5											

Índice General	IV

5.		ultado Seccio:	-				 		 							<b>6</b>
	5.2.	Secció	n 2 .				 		 							6
		5.2.1.	sub-s	secció	on 2	 	 	•	 							6
6.	Con	ıclusioı	ies													7
Α.		ombre/														9
	A.1.	@secci	ón .				 		 							9
		A.1.1.	@sul	osecci	ón .		 		 							9
В.	@no	ombre <i>l</i>	<b>A</b> pen	dice												10

## Índice de figuras

## Índice de Tablas

### Acrónimos y Símbolos

SIGLAS Siglas Isla Grafo Laos Ave Serpiente

ACM Association for Computing Machinery

 $\iff$  doble implicación, si y sólo si

⇒ implicación lógica

[u := v] sustitución textual de u por v

### Dedicatoria

 $A @personas Importantes, \ por @razones Dedicatoria.$ 

### Introduccion

Resumen del capitulo 3

#### 1.1. Antecedentes

Mensaje de prueba

### 1.2. Justificacion y planteamiento del problema

Mensaje de prueba justificación

### 1.3. Objetivos

#### 1.3.1. Objetivo General

Mensaje de prueba obj general

### 1.3.2. Objetivos Específicos

Mensaje de prueba obj Especificos

### 1.4. Estructura del trabajo

; Mensaje de prueba estructura del trabajo

### Estado del Arte

Resumen del capitulo 2

### 2.1. Procesamiento de Imagenes

mensaje de prueba

#### 2.2. Sección 2

#### 2.2.1. sub-sección 2

mensaje de prueba subsección 2

### Plataformas Experimentales

Resumen del capitulo 3

#### 3.1. Seccion 1

mensaje de prueba

#### 3.2. Sección 2

#### 3.2.1. sub-sección 2

mensaje de prueba subsección 2;

### @nombreCapítulo

Resumen del capitulo 4

#### 4.1. Seccion 1

mensaje de prueba

#### 4.2. Sección 2

#### 4.2.1. sub-sección 2

mensaje de prueba subsección 2;

### Resultados Experimentales

Resumen del capitulo 5

#### 5.1. Seccion 1

mensaje de prueba

#### 5.2. Sección 2

#### 5.2.1. sub-sección 2

mensaje de prueba subsección 2

### Conclusiones

Mensaje de prueba para conclusiones

### Bibliografía

### Apéndice A

### @nombre Apendice

### A.1. @sección

#### A.1.1. @subsección

"Saludo".

### Apéndice B

 $@\mathbf{nombre Apendice}\\$