



T1100

SIMULAÇÕES DE NAVEGAÇÃO DE ROBÔ AUTÔNOMO EM AMBIENTE BIDIMENSIONAL

Victor Brandão Bini (Bolsista PIBIC/CNPq) e Prof. Dr. Paulo Roberto Gardel Kurka (Orientador),
Faculdade de Engenharia Mecânica - FEM, UNICAMP

A tecnologia robótica é indispensável na automação de diversos processos, sejam eles industriais, ou domésticos. Este projeto diz respeito à simulação da locomoção de um robô de forma autônoma, utilizando métodos de posicionamento por odometria e visão computacional, desenvolvendo uma metodologia e tecnologia de navegação nessa área.

Simulação - Visão computacional - Odometria