



T1122

APLICAÇÕES REMOTAS PARA VISÃO COMPUTACIONAL E NAVEGAÇÃO ROBÓTICA – GERAÇÃO DE AMBIENTES VIRTUAIS PARA TESTES DE PROJEÇÕES DE CÂMERAS

Vinicius de Souza Rios (Bolsista PIBIC/CNPq) e Prof. Dr. Paulo Roberto Gardel Kurka (Orientador), Faculdade de Engenharia Mecânica - FEM, UNICAMP

Este projeto é uma continuação do projeto anterior de iniciação científica PIBIC: “SIMULAÇÃO PARA INTEGRAÇÃO DE PROCEDIMENTOS DE CONTROLE DE ROBÔS AUTÔNOMOS BASEADOS EM VISÃO” (RIOS, 2008), e propõe usar os resultados obtidos com o objetivo de desenvolver ferramentas para geração de ambiente virtual para teste de controle de robô móvel. Tais ferramentas serão desenvolvidas através de softwares de arquitetura aberta e serão disponibilizadas via internet. Desse modo, qualquer um pode usufruir delas, seja em simulações de navegação autônoma baseada em visão, ou com outro objetivo qualquer.

Simulação - Imagens - Robótica