

Sistema Navegação de um veículo Autónomo

Aluno: *Ismael Ribeiro Das Neves nº990154*

Projecto de Fim de Curso
 Lic. Eng. Electrotécnica -
 Electrónica e Computadores

Orientação:
 Eng.º José Miguel Almeida
 Eng.º Alfredo Martins
 Eng.º Eduardo Silva



SUMÁRIO

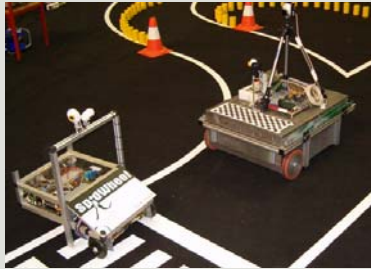
Este trabalho incide essencialmente no desenvolvimento de um sistema de navegação para um veículo autónomo, para operar em ambientes semi-estruturados, tendo como referencia de partida um robot já existente. Foi abordado o problema da navegação, essencialmente a detecção de inventos relevantes para o cumprimento de uma missão, tentando assim melhorar o projecto inicial.

ABSTRACT

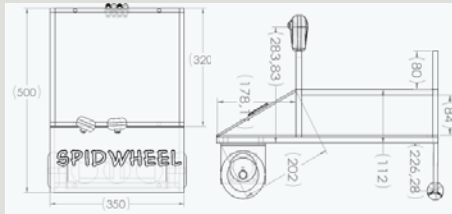
This work happens essentially in a development of a navigation system for an autonomous vehicle, to operate in semi-structured atmospheres, having as departure reference a existent robot. The problem of the navigation was boarded, essentially the detention of some events for the length of a mission, thus trying to improve the project initial.

Projecto SPIDWELL

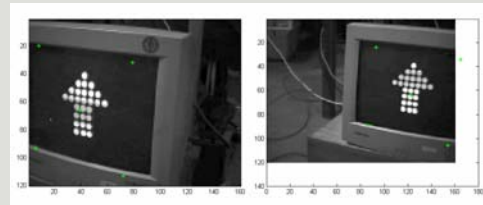
Participação no Robotica 2004



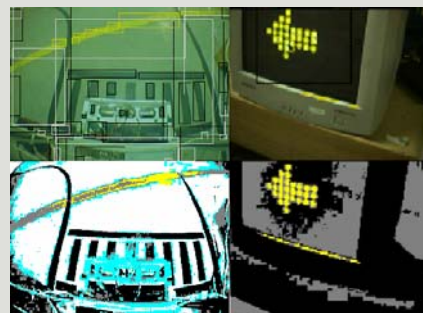
Desenvolvimento da nova estrutura



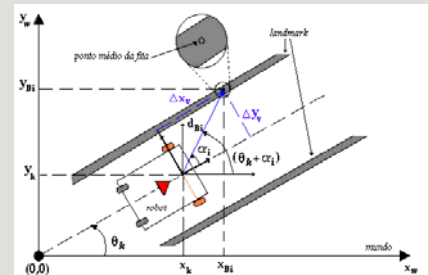
Visão em "perspectiva" para imagem de resolução 160*120



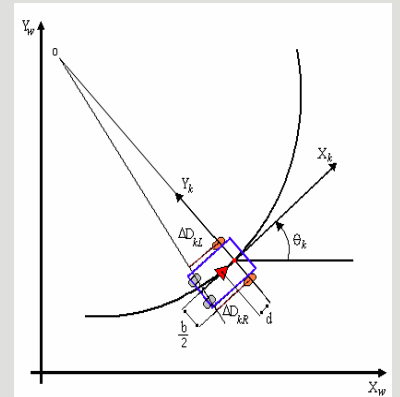
Segmentação da imagem



Modelo do sistema - filtro de Kalman



Modelo do sistema de hodometria



Esquema de ligações do hardware

