

Charla de borrachos

Iniciativa de estudiantes de doctorado del Departamento de Computación



cosecha 2012

Viernes 1ro de Junio · 15.30hs · Aula 2 Pab I

Algo sobre visión en robótica o ¿Cómo diablos ve Wall-e?

Pablo de Cristóforis

Dpto. de Computación - FCEyN, UBA

Los robots día a día ganan más espacio entre nuestras vidas. Para recolectar información del ambiente necesitan de los sentidos igual que los humanos o tantos otros animales. En el mundo de la electrónica los llamamos sensores y los hay de muy diverso tipo. En esta charla vamos a concentrarnos en explicar cómo pueden utilizarse las cámaras como sensores de visión para robots móviles. Veremos cómo es posible procesar toda la información provista por las imágenes para que el robot pueda construir un modelo del ambiente y así interactuar en el mismo. Diversos métodos que utilizan una, dos o más cámaras se han desarrollado para alcanzar la navegación autónoma en robots móviles. En esta charla vamos a mostrar un poco de lo que estamos haciendo en el Laboratorio de Robótica y Sistemas Embebidos del DC, donde utilizamos visión en robots terrestres y voladores.



No son necesarios conocimientos de computación!
Acompañado de los mejores vinos, fiambres y quesos...

<http://www.charladeborrachos.com.ar>