



Grupo de Percepción, Robótica y Tiempo Real

Departamento de Informática e Ingeniería de
Sistemas
Universidad de Zaragoza



Propuesta de Proyecto Fin de Carrera (2005)

Proyecto: Reconstrucción de escenas y estimación del movimiento en entornos altamente dinámicos.

Este proyecto consiste en el desarrollo de una tecnología para la reconstrucción de escenas en entornos altamente dinámicos. La problemática de estas tecnologías radica en que en las partes del entorno dinámicas deben de ser detectadas y filtradas para extraer la estructura del mismo. A su vez en entornos realistas, existe una incertidumbre de medida tanto de los sensores como de las posiciones en los que las medidas son tomadas. Las técnicas de scan matching para estimación del movimiento y reconstrucción existentes sólo permiten resolver parcialmente estos problemas. En este proyecto se trataría esta problemática.



Robot silla de ruedas en un entorno dinámico.

Objetivo: Desarrollar y evaluar nuevas tecnologías en materias de robótica e inteligencia artificial.

Material: Estaciones de trabajo y soft. disponibles en el laboratorio de robótica.

Perfil: Ingeniero Informático o Ingeniero Industrial

Persona de contacto CPS: Javier Mínguez (jminguez@unizar.es)

Luis Montesano (montesano@unizar.es)

Web: <http://webdiis.unizar.es/~jminguez>

Web: <http://webdiis.unizar.es/~montesano>