



## Becas colaboración curso 2015/2016

Fecha: 18 Junio 2015

### Vicerrectorado de Investigación, Innovación y Transferencia

Subcomisión de I+D+i

Propuesta del departamento *INGENIERIA MECANICA Y DE MATERIALES*

**Núm Proyecto: 2015/22/00006**

#### **Responsable**

Masiá Vañó, Jaime

#### **E-mail**

jmasia@mcm.upv.es

#### **Ext.**

28477

#### **Título proyecto**

Sistema para el control de la posición de un brazo robótico mediante visión estereoscópica on-board

#### **Valoración proyecto**

4

#### **Descripción proyecto**

Se estudiarán diversos algoritmos de visión estereoscópica, para elegir el que más se adecua al montaje sobre el robot. Se planteará la cinemática para determinar las posiciones de los objetos en el entorno y se planteará la programación del brazo en base al entorno.

#### **Actividades a realizar por el alumno**

Estudio de algoritmos para la detección espacial mediante visión estereoscópica.

Selección de algoritmos a implementar de aplicación en sistemas de visión artificial.

Montaje de sistemas de visión estereoscópica sobre brazo robótico de 5 GDL.

Prueba de algoritmos de detección en el entorno del brazo robótico.

Implementación de algoritmo para posicionamiento del brazo a partir de la información obtenida por el sistema de visión.

#### **Horario**

10:00 A 14:00