

## **Sistemas inteligentes de fabricación: fusión de sensores para uso en robótica**

Canali, Luis Rafael (dir) (2019) *Sistemas inteligentes de fabricación: fusión de sensores para uso en robótica*. [Proyecto de investigación]

El texto completo no está disponible en este repositorio.

### **Resumen**

El proyecto se enfoca en obtener algoritmos computacionalmente eficientes y portables a máquinas de pequeño porte para procesar información de varios sensores de bajo costo para usar en navegación y control de robots de tipo industrial. Se utilizarán para este propósito sensores de posición, derivados de mediciones angulares o de odometría de robots, junto con sensores de visión de bajo costo y sensores acústicos. La información obtenida se procesará usando filtros derivados de Kalman (filtros de partículas, p. ej.) para obtener estimación robusta del vector de pose (posición + actitud) que de esta manera es empleado en funciones de control de robots.

**Tipo de documento:** Proyecto

**Palabras clave:** Fusión sensorial. Guiado robusto. Localización robusta.

**Temas:** [T Tecnología > Procesos Innovativos](#)  
[T Tecnología > T Tecnología \(General\)](#)

**Unidad Académica:** [Universidad Católica de Córdoba > Facultad de Ingeniería](#)