

258

CALIBRAÇÃO AUTOMÁTICA DE SISTEMAS DE VISÃO STEREO PARA ROBÔS MANIPULADORES.*Eduardo Tremarin, Walter Fetter Lages* (Departamento de Engenharia Elétrica, Escola de Engenharia, UFRGS).

O projeto propõe o desenvolvimento de métodos para determinação dos parâmetros do sistema de imagem sem a utilização de imagens padrão. Com isto, a determinação dos parâmetros do sistema de visão poderá ser feita de forma automática, sem a intervenção de operadores, possibilitando uma calibração mais rápida e precisa do sistema de imagem. Em particular, pretende-se utilizar os resultados deste projeto para calibrar o sistema de visão computacional do manipulador Janus. Atualmente este sistema já está operacional, mas por não se ter conhecimento dos parâmetros do sistema de imagens, apenas os algoritmos mais simples de visão computacional podem ser implementados. Os parâmetros do sistema de visão obtidos como um subproduto deste projeto permitirão que se desenvolva métodos mais sofisticados de controle do manipulador através de visão computacional. (Fapergs).