

Resumen

Este trabajo tiene como objetivo principal el desarrollo de un algoritmo capaz de realizar un seguimiento del trazado de un bordillo en una escena urbana, concretamente en intersecciones, captada a través de un sistema estéreo de cámaras situado encima de un vehículo cuya información está guardada en una base de datos pública.

Se pretende que sea innovador en cierta medida y estar enfocado en una aplicación específica, utilizando un método distinto a los comúnmente utilizados.

La principal dificultad del trabajo radica en el desconocimiento de cierta información tridimensional como las normales y la curvatura en la parte oculta de los bordillos, además de la falta de información visual claramente identificativa de los mismos.

Palabras clave

- Vista de pájaro.
- Mapa de elevación.
- Plano principal.
- Gusano.