



ugr

Universidad
de Granada



Propuesta de Trabajo Fin de Grado en Ingeniería Electrónica Industrial

Tutor/a: Pedro García Fernández

Departamento: Electrónica y Tecnología de Computadores

Cotutor/a:

Departamento:

Título: Reconocimiento de objetos mediante un brazo robótico mediante el uso de una cámara y la plataforma Raspberry Pi.

Estudiante:

MARIA CORREA VALERO

Breve descripción del trabajo a desarrollar por el estudiante:

El objetivo de este trabajo es realizar un brazo robótico con un efector final en forma de pinza que sea capaz de detectar objetos en tiempo real. Para ello, se usará una cámara, Raspberry Pi y software libre.

El uso que se le va a dar a estas herramientas mencionadas anteriormente servirán para que el robot pueda detectar de manera autónoma y en tiempo real cualquier objeto que tenga en su zona de acción y, además, poder cogerlas por sí mismo, sin necesidad de ser controlado por un ser humano.

Granada, 29 de mayo de 2017

Firma tutor/es

Firma estudiante