



IMPLEMENTAÇÃO DO SENSOR CÂMERA DE EVENTOS EM UMA PLATAFORMA DE SIMULAÇÃO ROBÓTICA

Vinicius Aquilante Policarpo, Escola de Engenharia de São Carlos - USP, viniciuspolicarpo@usp.br
Marcelo Becker, Escola de Engenharia de São Carlos - USP, becker@sc.usp.br

***Resumo.** As câmeras de eventos são sensores de visão diferentes de modelos tradicionais, pois conseguem registrar dados de modo assíncrono e independentes entre os pixels por meio da variação da luminosidade captada. Em vista da utilização, um contraponto está no alto custo de produção, uma vez que é uma tecnologia recente e em expansão. Com isso, alternativas podem ser o uso de simulações robóticas, que minimizam a dependência de sistemas reais para o desenvolvimento de um projeto. Nesse artigo é apresentado um método de implementação do sensor câmera de eventos em um simulador de modo a obter dados que possam ser empregados para processamentos posteriores. Para isso, será descrito um algoritmo a ser utilizado e discutidos métodos de como aprimorar o modelo desenvolvido.*

***Palavras chave:** Robótica. Câmera de eventos. Sensor. Simulação robótica.*