

Sistema de detección de obstáculos de vehículos autónomos de superficie basado en redes neuronales convolucionales

(PINV01-856)

Institución Proponente: Facultad de Ingeniería - FIUNA - UNA

Sitio web: <http://www.ing.una.py/>

Objetivo General del Proyecto

Desarrollar un sistema de detección de obstáculos con técnicas recientes de aprendizaje profundo para ser implementado en un Vehículo Autónomo de Superficie (ASV) real para mejorar su navegación en entornos acuáticos

Resultados Esperados

1. Algoritmo basado en aprendizaje profundo para detección de obstáculos en entornos acuáticos
2. Conjunto de datos de imágenes de posibles obstáculos recolectadas en pruebas de campo
3. Hardware del ASV actualizado para el procesamiento de obstáculos en tiempo real y la incorporación de un sistema de cámaras estéreo para la detección de los obstáculos
4. Equipo técnico formado especializado en las áreas de visión computacional, aprendizaje profundo y navegación autónoma
5. Divulgación de los resultados en un congreso internacional del área
6. Divulgación de los resultados en una revista científica de alto impacto
7. Gestión administrativa del proyecto

Monto Financiado por Conacyt (G)	Monto Contrapartida (G)	Monto Total (G)	Monto Transferido (G)	Rendición Presenta (Monto Conacyt) (G)
			240.000.000	

Estado del Proyecto: En ejecución

Modalidad : Proyectos de Investigación Básica

Tipo de Organización: Pública

Objetivos Socioeconómicos

Nabs: 13.2. I+D relativa a la Ingeniería

UNESCO: 3304|3304. TECNOLOGIA DE LOS ORDENADORES |Tecnología de los ordenadores

OCDE: 2.2|2.2. INGENIERÍA ELÉCTRICA, ELECTRÓNICA [INGENIERÍA ELÉCTRICA, ELECTRÓNICA, INGENIERÍA Y SISTEMAS DE COMUNICACIÓN, INGENIERÍA INFORMÁTICA (SÓLO EQUIPOS) Y

OTRAS DISCIPLINAS AFINES]]Ingeniería Eléctrica, Electrónica e Informática

ISIC:

Contratos/ Adendas

#	Descripción	Firma	Inicio	Fin ejecución	Fin vigencia
1	Contrato	06/02/2024	06/02/2024	06/02/2026	07/05/2026

Miembros de equipo

#	Nombres	Rol	Resumen de Formacion
---	---------	-----	----------------------