



Contribution ID: 3

Type: not specified

”MobiLysa - Sistema de localização e controle do cão-guia robô Lysa para ambientes internos baseado em visão computacional”, Wagner Augusto Aranda Cotta (UFES), Flávio Machado (UFES), Raquel Frizera Vassallo (UFES), Alexandre Pereira do Carmo (IFES), Anilton Salles Garcia (UFES) e Nedinalva de Araujo Sellin (Vix System Serra)

Thursday, 31 October 2019 14:30 (20 minutes)