Este exemplar foi revisado e alterado em relação à versão original, sob responsabilidade única do autor e com a anuência de seu orientador.

São Paulo, 08 de agosto de 2008.

Assinatura do autor _____

Assinatura do orientador _____

FICHA CATALOGRÁFICA

Buscariollo, Paulo Henrique

Sistema de posicionamento dinâmico baseado em visão computacional e laser / P.H. Buscariollo. -- ed.rev. -- São Paulo, 2008.

145 p.

Tese (Doutorado) - Escola Politécnica da Universidade de São Paulo. Departamento de Engenharia Naval e Oceânica.

1. Visão computacional 2. Sistemas de posicionamento dinâmico (Controle) 3. Submersíveis não tripulados 4. Filtros de Kalman I. Universidade de São Paulo. Escola Politécnica. Departamento de Engenharia Naval e Oceânica II. t.