



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 5

Metody modelowanie robota i jego otoczenia Planowanie ruchu

Ignacy Dulęba

KCiR, W12, PWr

Copyright © I. Dulęba 2026

Zawartość wykładu

- ▶ definicja
- ▶ składowe zadania
- ▶ modelowanie otoczenia

Więcej na **ePortalu**