



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 6

Nawigacja i planowanie ruchu robotów
Metody interpolacyjne w planowaniu ruchu

Ignacy Dulęba

KCiR, W12, PWr

Zawartość wykładu

- ▶ definicja
- ▶ dlaczego interpolacja
- ▶ wybrane metody (interpolacja Lagrange'a, inne?)

Więcej na [ePortalu](#)