



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 7

Nawigacja i planowanie ruchu robotów
Metody aproksymacyjne w planowaniu ruchu

Ignacy Dulęba

KCiR, W12, PWr

Zawartość wykładu

- ▶ definicja
- ▶ dlaczego aproksymacja
- ▶ wybrane metody (krzywe Béziera, inne?)
- ▶ test

Więcej na [ePortalu](#)