



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 8

Nawigacja i planowania ruchu robotów
Mapowanie otoczenia i SLAM

Janusz Jakubiak

KCiR, W12, PWr

Zawartość wykładu

- ▶ rodzaje map otoczenia
- ▶ zadanie SLAM
- ▶ przykłady metod w ROS 2
- ▶ test