



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 13

Systemy percepcji robotów z zastosowaniami

Zastosowania czujników w robotycznych systemach nawigacji

Bogdan Kreczmer

KCiR, W12, PWr

Zawartość wykładu

- ▶ przykładowe realizacje systemów nawigacji wykorzystujących proste czujniki odległości – problemy i ograniczenia
- ▶ wykorzystanie map głębi w nawigacji robotów mobilnych
- ▶ zastosowanie czujników map głębi w próbnikach kosmicznych
- ▶ zastosowanie systemów wizyjnych w łazikach marsjańskich
- ▶ test