

” Wykorzystanie uczenia i optymalizacji metodami inteligencji maszynowej w systemie sterowania i planowania ruchu robotów koczujących ”

dr inż. Dominik Belter

Streszczenie. Przedmiotem wystąpienia były zagadnienia związane ze sterowaniem i planowaniem ruchu robotów koczujących. Przedstawiono sześćonożne roboty koczujące zbudowane w Instytucie Automatyki i Inżynierii Informatycznej Politechniki Poznańskiej – ich system percepcji i sterowania. Zaprezentowano wykorzystanie metod optymalizacji i uczenia maszynowego do syntezy sterownika robota koczującego. Prezentacja dotyczyła również zagadnień związanych z metodami wyznaczania ścieżki ruchu dla robotów koczujących w nieuporządkowanym środowisku. Ważnym punktem wystąpienia był problem związany z bezpiecznym wykonaniem zaplanowanej ścieżki ruchu oraz samolokalizacją robota.