



ÓBUDAI EGYETEM KOLLÉGIUM

Bánki Donát Tagkollégium



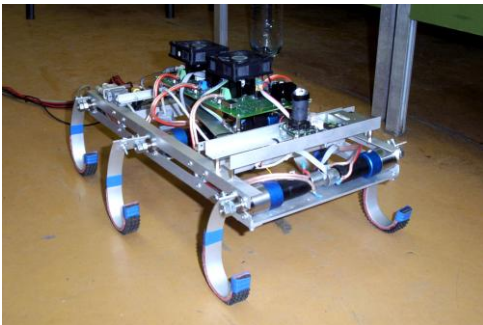
„Szakmai - Tudományos Műhely”

tavaszi nyilvános ismeretterjesztő előadássorozata keretében
meghirdeti a következő programot

„Robotlátás, robot navigáció”

Előadó: Dr. Vámosy Zoltán intézetigazgató helyettes, egyetemi docens (ÓE NIK)

Időpont: 2014. április 09. (szerda) 18⁰⁰ óra



Gondolatébresztő:

Annak érdekében, hogy a mobilrobot el tudja végezni meghatározott feladatát, folyamatosan vizsgálnia kell a munkakörnyezetét. Ezért számos érzékelőt helyeznek a robotra, és az ezekből érkezett jelek alapján következtet a vezérlő program a megjelenő akadályokra és a szabad területekre. A kapott szenzorinformációból határozza meg a robot nemcsak a saját helyzetét, hanem azt is, hogy a cél irányába milyen úton próbáljon eljutni. Az érzékelők között kitüntetett szerepe van a kameráknak, melyek képeiből a robot környezetét folyamatosan fel lehet térképezni.

A Neumann János Informatikai Karon több mint tizenöt éve foglalkozunk gépi látással és mobilrobotok navigációjával. Az előadáson bemutatásra kerülnek az elkészített mobil robotrendszerek. Kiemelten jelenik meg a több projektben is alkalmazott körbelátó rendszer, amely adott pillanatban a robot teljes 360 fokos környezetéről ad információt. Bemutatásra kerül, hogy miként tudjuk Greguss professzor Úr körbelátó PAL optikájának egyszerű modelljét elkészíteni otthon.

Az előadások helyszíne:

Óbudai Egyetem Kollégium
Bánki Donát Tagkollégium
1065 Budapest, Podmaniczky u. 8.

(Földszint - Nagyterem)

**Minden érdeklődőt szeretettel
várnak a szervezők!**

