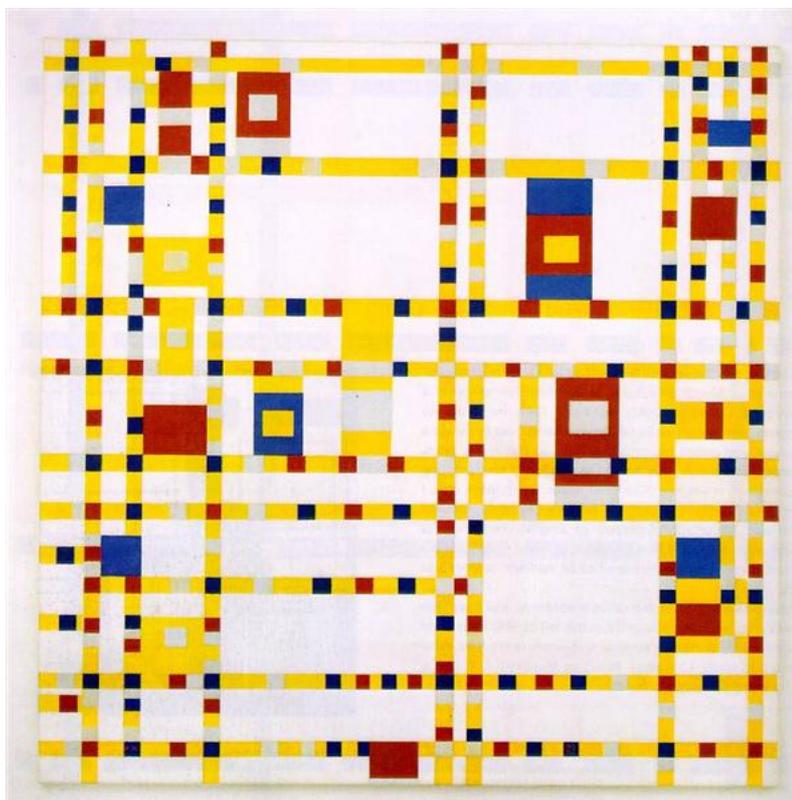


26
марта
вторник

**Коллоквиум
факультета
компьютерных наук
НИУ ВШЭ**
№79



Константин Яковлев

ФИЦ ИУ РАН / НИУ ВШЭ

**Из А в Б: как мобильные
роботы планируют
траектории своего
движения (современные
методы и алгоритмы)**

Способность перемещаться в пространстве — ключевая особенность мобильных интеллектуальных агентов, в частности, мобильных роботов. Проблеме автоматизации перемещения таких агентов всегда уделялось большое внимание в робототехнике и искусственном интеллекте. При этом одним из распространенных подходов к её решению является декомпозиция на ряд вспомогательных подзадач, таких как локализация, картирование, планирование, следование и т.д. В предлагаемом докладе мы рассмотрим одну из указанных задач, а именно - задачу планирования траектории, ознакомимся с современными методами и алгоритмами её решения, которые в последнее время находят всё большее применение на практике (в логистике, мониторинге, поиске и спасении и пр.).

26 марта, 18:10 – 19:30
Кочновский проезд, 3, ауд. 205

Регистрация:
<https://cs.hse.ru/colloquium>

