

Garcia Lopez / Fraunhofer IPA, Stuttgart

## Predictive and Cooperative Online Motion Planning: A Contribution to Networked Mobile Robot Navigation in Industrial Applications.

Die vorliegende Arbeit beschäftigt sich mit der Frage, wie Flotten von mobilen Robotern in industriellen Anwendungen von vernetzten Architekturen profitieren können und wie sich daraus kooperative Lösungen zur Steigerung der Navigationsqualität generieren lassen. Ein besonderer Fokus der Arbeit liegt dabei auf dem Aspekt der lokalen Bewegungsplanung. Ziel der Arbeit ist die Entwicklung und Umsetzung eines Verfahrens zur prädiktiven und kooperativen lokalen Bewegungsplanung, welches den Robotern zur Laufzeit ermöglicht, bevorstehende Kollisionen mit anderen Robotern zu erkennen und kooperativ aufzulösen.



**48,00 €**

44,86 € (zzgl. MwSt.)

Lieferfrist: bis zu 10 Tage

**Artikelnummer:** 9783839615317

**Medium:** Buch

**ISBN:** 978-3-8396-1531-7

**Verlag:** Fraunhofer Verlag

**Erscheinungstermin:** 30.01.2020

**Sprache(n):** Englisch

**Auflage:** Erscheinungsjahr 2020

**Serie:** Stuttgarter Beiträge zur  
Produktionsforschung

**Produktform:** Kartoniert

**Seiten:** 164

**Format (B x H):** 148 x 210 mm

