

Path planning algorithm for semi-autonomous mobile robots with fast and accurate collision checking

Kevin Denis

Thesis voorgedragen tot het behalen
van de graad van Master of Science
in de ingenieurswetenschappen:
werktuigkunde

Promotoren:

Prof. dr. ir. E. Demeester
Prof. dr. ir. H. Bruyninckx

Academiejaar 2016 – 2017