

Kinematik:

Object detection adalah teknik yang digunakan dalam visi komputer dan pemrosesan gambar. Beberapa frame berturut-turut dari sebuah video dibandingkan dengan berbagai metode

Pose estimation adalah tugas mendasar dalam visi komputer dan kecerdasan buatan (AI) yang melibatkan pendeteksian dan pelacakan posisi dan orientasi bagian tubuh manusia dalam gambar atau video.

Camera calibration adalah proses penentuan parameter intrinsik kamera yaitu panjang fokus dan titik utama

ADRC:

Pengendalian Penolakan Gangguan Aktif (ADRC) pada dasarnya didasarkan pada kemungkinan memperkirakan secara online masukan gangguan yang tidak diketahui yang mempengaruhi perilaku instalasi melalui pengamat yang sesuai dan melanjutkan untuk membatalkannya melalui hukum pengendalian umpan balik yang sesuai dengan menggunakan perkiraan gangguan yang dikumpulkan.

PID:

Kontroler PID adalah instrumen yang digunakan dalam aplikasi kontrol industri untuk mengatur suhu, aliran, tekanan, kecepatan dan variabel proses lainnya.

A*:

Ini adalah algoritma pencarian yang digunakan untuk menemukan jalur terpendek antara titik awal dan titik akhir