

<p align="center">PRACA DYPLOMOWA magisterska</p>	
<p><u>Specjalność:</u> Informatyka Przemysłowa</p>	
<p><u>Instytut prowadzący specjalność:</u> Instytut Automatyki i Robotyki</p>	
<p><u>Instytut prowadzący pracę:</u> Instytut Automatyki i Robotyki</p>	
<p><u>Temat pracy:</u> Planowanie bezkolizyjnych tras dla zespołu robotów mobilnych</p>	
<p><u>Temat pracy (w jęz. ang.):</u> Path planning for a group of mobile robots</p>	
<p><u>Zakres pracy:</u></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Projekt algorytmu wyznaczania trajektorii dla pojedynczego robota 2. Algorytm detekcji i zapobiegania kolizjom między robotami 3. Implementacja oprogramowania symulacyjnego 4. Przeprowadzenie testów symulacyjnych 	
<p><u>Podstawowe wymagania:</u></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Aplikacja powinna umożliwiać symulację ruchu robotów oraz definiowanie położenia przeszkód przez użytkownika. 2. Planowanie tras dotyczy robotów holonomicznych. 	
<p><u>Literatura:</u></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Mówiński K., Roszkowska E.: Sterowanie hybrydowe ruchem robotów mobilnych w systemach wielorobotycznych, Postępy Robotyki, 2016, 2. Siemiątkowska B.: Uniwersalna metoda modelowania zachowań robota mobilnego wykorzystująca architekturę uogólnionych sieci komórkowych, Warszawa 2009, 3. Silver D.: Cooperative Pathfinding, 2005 	
<p><u>Słowa kluczowe:</u> planowanie tras, systemy wielorobotowe</p>	
<p><i>Praca dyplomowa jest realizowana we współpracy z przemysłem:</i></p> <p align="center">Nie</p>	
<p><i>Imię i nazwisko dyplomanta:</i></p> <p align="center"><i>Ireneusz Szulc</i></p>	<p><i>Imię i nazwisko promotora:</i></p> <p align="center"><i>prof. nzw. dr hab. Barbara Siemiątkowska</i></p>
	<p><i>Imię i nazwisko konsultanta:</i></p>
<p><i>Temat wydano dnia:</i></p>	<p><i>Termin ukończenia pracy:</i></p>
<p align="center">Zatwierdzenie tematu</p>	
<p align="center">Opiekun specjalności</p>	<p align="center">Z-ca Dyrektora Instytutu</p>