

## Diagnostyka

Komputer sterujący

Podzespoły robota

## Wykrywanie przeszkód

Chmura punktów  
*MS Kinect*

Pomiary laserowe  
*Sick LMS100*

Serwer mapy

## Lokalizacja

Lokalizacja lokalna  
*Filtr Kalmana*

Lokalizacja globalna  
*Filtr cząsteczkowy*

## Nawigacja

Mapy zajętości

Generowanie  
trajektorii

## Sterowanie robota

Baza jezdna

Teleoperacja  
*Joystick, klawiatura*

