



Bar-Ilan University
אוניברסיטת בר-אילן

**זיהוי מהיר של גבולות סביבה
באמצעות רובוט חוקר**

מתן קידר

עבודה זו מוגשת כחלק מהדרישות לשם קבלת תואר
מוסמך במחלקה למדעי המחשב של אוניברסיטת בר-אילן

תשע"ב

רמת גן