

a_{task} c_{task}

Podsystem sterowania

 $T_x c_{task}$ $T_y c_{task}$ a_{robot} stan robota,
rozpoznane obiekty

sterowanie

 c_{robot} $T_y c_{robot}$ $T_x c_{robot}$

Podsystem sterowania

 $e_x c_{robot}$ $e_y c_{robot}$ $r_x c_{robot}$ $r_y c_{robot}$ aktualna
pozycja
manipulatorazadana
pozycja
manipulatorarozpoznany
obiektaktualne
położenie
objektu $c_y e_{robot}$ $c_x e_{robot}$ $c_y r_{robot, cam}$ $c_x r_{robot, cam}$ e_{robot} Wirtualny
efektor $r_{robot, cam}$ Wirtualny
receptor $E_x e_{robot}$ $E_y e_{robot}$ $R_x r_{robot, cam}$ odczyty czujników
położenia

sterowanie

obraz

 $e_y E_{robot}$ $e_x E_{robot}$ $r_y R_{robot, cam}$ E_{robot}

Manipulator

 $R_{robot, cam}$

Kamera