

göl sıralarında hareket ederek, tasarım için araştırma yapılacaktır

→ mevcut sistemlere bak

→ sarı istasyonuna gelecek geri

öncelik

(gmapping, → sera alanların da alınmasına bak

slam → genel araştırma (birden fazla kütüphanesi var

audiometri (birden çok sensör + sensor fusion) kütüphanesi var

motor seçimi → hem kuvveti sağlayarak

→ hem de ros tarafından kullanılabilir (speed mi torque mu)

2 eksenti ilaama sistemi kameranın yerini etkiler. (kamera için 2 pozisyon)

CNN ile kullanılacak → Resnet

→ UGGIG

→ google net

input → külleriz

ve

→ ?
(yaprak)

output ilaalamc var mı yok mu

Tasarım → araç tasarımı

→ ilaalama mekanizması

→

4 teker bağımsız
differential robot
kinematikleri çıkartılır

ROS → slam, gmapping, audiometri

→ uygun olan kontrolcüler (RP gibi

→ kontrol algoritmaları

görüntü işleme → görüntü alma

ve

→ işleme

yapay zeka