



## Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C#

*Thomas Solzbacher*

 **Download**

 **Online Lesen**

Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# Thomas Solzbacher

 [Download Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robote ...pdf](#)

 [Online Lesen Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robo ...pdf](#)

# **Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C#**

*Thomas Solzbacher*

**Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C#** Thomas Solzbacher

## **Downloaden und kostenlos lesen Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# Thomas Solzbacher**

---

76 Seiten

Kurzbeschreibung

In der Welt der Robotik gibt es Roboter, die nicht nur wie Menschen aussehen, sondern bereits mit Ihnen kommunizieren können. Um sich in der Umgebung zu Recht zu finden, benötigen Roboter ein kartografisches Gedächtnis. Damit sich der Roboter in dieser Karte auch selbst lokalisieren kann wird der Simultaneous Localisation and Mapping - Algorithmus (SLAM) eingesetzt. Dieses Buch beschreibt die grundlegende Funktionsweise eines SLAM-Algorithmus sowie die wichtigste dafür benötigte Hardware. Der Schwerpunkt liegt jedoch auf der Implementierung eines einfachen Grid-Mapping-Algorithmus. Dieser liegt im C-Code vor, sollte aber in C# auf einem anderen Roboter implementiert werden. Sowohl die Eigenheiten der Porierung der Programmiersprache als auch die geänderte Hardware haben bei den Überlegungen einen großen Einfluss. Über den Autor und weitere Mitwirkende

Thomas Solzbacher, Master of Engineering; Studium an der Universität der Bundeswehr in München, Applied Computer Technologies

Download and Read Online Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# Thomas Solzbacher #JUKVQ96MBZH

Lesen Sie Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher für online ebook Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher Kostenlose PDF d0wnl0ad, Hörbücher, Bücher zu lesen, gute Bücher zu lesen, billige Bücher, gute Bücher, Online-Bücher, Bücher online, Buchbesprechungen epub, Bücher lesen online, Bücher online zu lesen, Online-Bibliothek, greatbooks zu lesen, PDF Beste Bücher zu lesen, Top-Bücher zu lesen Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher Bücher online zu lesen. Online Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher ebook PDF herunterladen Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher Doc Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher Mobipocket Ein SLAM-Algorithmus zur Steuerung von autonomen Robotern: Implementierung eines GridMapping-Algorithmus auf Basis eines BeagleBoard xM mit C# von Thomas Solzbacher EPub