

| | |
|-------------------------|---|
| 1. Record Nr. | UNINA9910346908103321 |
| Autore | Szymanski Marc |
| Titolo | Entwicklungsumgebung fur Roboterschwarme |
| Pubbl/distr/stampa | KIT Scientific Publishing, 2011 |
| ISBN | 1-000-02165-3 |
| Descrizione fisica | 1 online resource (XVIII, 219 p. p.) |
| Lingua di pubblicazione | Tedesco |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
| Sommario/riassunto | In der vorliegenden Arbeit werden der systematische Entwurf und die Entwicklung einer Entwicklungsumgebung fur Roboterschwarme beschrieben, die auf die spezifischen Eigenarten solcher Multi-Roboter-Systeme (MRS) eingeht. Kernstuck der Entwicklungsumgebung sind eine interpretierte Steuersprache sowie eine dynamische interaktive Arena fur Experimente. Die Entwicklungsumgebung vereinfacht den Entwurf von MRS, was in mehreren Experimenten mit verschiedenen Robotern anschaulich dargelegt wird. |