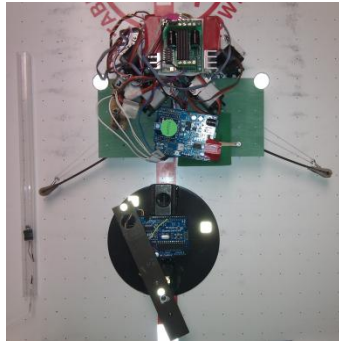


Autonomous Systems in Natural and Built Environment

מערכות אוטונומיות בסביבה הטבעית והבנוייה

בפקולטה להנדסה אזרחית וסביבתית



רובוטים מטפסים מינימליסטיים

מחקר המעבדה יתמקד בפיתוחים ליישומים אזרחיים כגון:

- מערכות אוטונומיות בסביבה לא מובנית
 - חיפוש והצלה
 - אוטונומיה בחקלאות
 - סריקת בניינים פגועי רעידות אדמה
 - בנייה
 - כיבוי שרפות
- רובוטים רצים, מטפסים
- מחליף כח אדם זול בחקלאות ובנייה

תחומי מחקר:

- דינמיקה לא לינארית
- מערכות היברידיים - non-smooth hybrid dynamic systems with emphasis on hopping/walking/running/climbing robots
- תכנון מסלול לרובוטים רצים ומטפסים - motion planning for non-smooth hybrid systems
- SLAM - simultaneous localization and mapping
- Collaborative robotic teams
- תכן מכני - Mechanism design
 - למערכות חקלאיות
 - Hand and gripper design
 - Simple mobile robots for coverage
 - ועוד



http://tasp.technion.ac.il/Centers/People_Personal_Page.php?pID=109

<http://dynaclimb.com/>

סטודנטים לתואר שני ושלישי מהפקולטות להנדסת חשמל, מדעי המחשב, הנדסת מכונות, אווירונאוטיקה, **TASP**, ומפקולטות אחרות המעוניינים בתחומים אלו פנו בדוא"ל בצירוף קורות חיים ותיאור קצר של ניסיונכם ותחומי המחקר המעניינים אתכם

לד"ר אמיר דגני – adegani@technion.ac.il