

Anwendung eines evolutionären Algorithmus auf eine biologisch inspirierte Robotersteuerung

Malte Römmermann

Universität Bremen, AG Robotik

18.07.2007 14:00 Uhr

Der Vortrag beschreibt einen einfachen CPG-Ansatz, der über ein evolutionäres Verfahren optimiert werden kann. Zudem werden Experimente vorgestellt, die mit dem simulierten SPOT Roboter durchgeführt wurden.