



Cartographie et localisation simultanées multirobots

Submitted by Philippe Lucidarme on Wed, 06/17/2015 - 15:23

Titre	Cartographie et localisation simultanées multirobots
Type de publication	Article de revue
Auteur	Lucidarme, Philippe [1], Simonin, Olivier [2]
Pays	France
Editeur	Editions T.I.
Ville	Saint-Denis
Type	Article de vulgarisation
Année	2015
Langue	Français
Date	10/05/2015
Titre de la revue	Techniques de l'Ingénieur
Mots-clés	cartographie [3], communication [4], coordination [5], robotique mobile [6], SLAM [7]
Résumé en français	<p>Cet article traite des problèmes de localisation et cartographie simultanées (SLAM en anglais : <i>Simultaneous Localization And Mapping</i>) dans un contexte multirobot. Dès lors que plusieurs robots agissent ensemble dans un même environnement, diverses questions se posent : comment localiser les robots ? Doit-on utiliser un système centralisé ? Quelles informations échanger entre robots ? La première partie de l'article est une vue d'ensemble des principaux systèmes de localisation et cartographie existants. La seconde traite des spécifications des systèmes multirobots et des stratégies de déploiement. La troisième partie présente les principales approches de SLAM multirobots avant d'illustrer l'article avec quelques exemples d'applications industrielles.</p>
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua12575 [8]
Lien vers le document	http://www.techniques-ingenieur.fr/base-documentaire/electronique-automa... [9]

Liens

[1] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>

[2] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=6200](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=6200)

[3] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[keyword\]=11095](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[keyword]=11095)

[4] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[keyword\]=2845](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[keyword]=2845)

[5] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[keyword\]=5058](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[keyword]=5058)

[6] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[keyword\]=19239](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[keyword]=19239)

[7] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[keyword\]=19238](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[keyword]=19238)

[8] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua12575>

[9]

<http://www.techniques-ingenieur.fr/base-documentaire/electronique-automatique-th13/robotique-42398210/cartographie-et-localisation-simultanees-multirobots-s7738/>

