

Προτεινόμενα θέματα εργασιών στο μάθημα: **Μέθοδοι Σχεδιασμού Κίνησης**
Διδάσκων: Ηλίας Ξυδιάς

1. Να γίνει η ανάπτυξη ενός Γενετικού Αλγόριθμου που θα χρησιμοποιείται για την εύρεση της συντομότερης διαδρομής-καμπύλης (ως προς το μήκος) που ενώνει δυο σημεία. Η διαδρομή θα είναι μια B-Spline καμπύλη 2^{ου} βαθμού και θα ορίζεται από τρία σημεία ελέγχου.
2. Βιβλιογραφική ανασκόπηση (State of the Art) των μεθόδων που χρησιμοποιούνται για το Σχεδιασμό κίνησης ρομπότ σε περιβάλλον που περιέχει ακίνητα εμπόδια.
3. Βιβλιογραφική ανασκόπηση (State of the Art) των μεθόδων που χρησιμοποιούνται για το Σχεδιασμό κίνησης ρομπότ σε περιβάλλον που περιέχει ακίνητα και κινούμενα εμπόδια.
4. Βιβλιογραφική ανασκόπηση (State of the Art) των μεθόδων που χρησιμοποιούνται για το Σχεδιασμό κίνησης πλήθους.