



„MAŠININIO MOKYMO SISTEMŲ TAIKymo ROBOTO DINAMINĖS TRAJEKTORIJOS PATAISOS NUSTATYMO TYRIMAS“

Europos Sąjungos fondų investicijų veiksmų programos 9 prioriteto „Visuomenės švietimas ir žmogiškųjų išteklių potencialo didinimas“ 09.3.3-LMT-K-712 priemonė „Mokslininkų, kitų tyrėjų, studentų mokslinės kompetencijos ugdymas per praktinę mokslinę veiklą“

Projekto numeris: 09.3.3-LMT-K-712-16-0210

Projektui skirta finansavimo suma – 2816,33 €

Finansavimo šaltinis – Europos Sąjungos struktūrinių fondų lėšos (Europos socialinis fondas)

Projekto finansavimo ir administravimo sutarties pasirašymo data – 2019.10.14

Projekto trukmė – ~ 6 mėn.

Projekto veiklų įgyvendinimo pradžia – 2019-10-14

Projekto veiklų įgyvendinimo pabaiga – 2020-04-30

Projekto tikslas

Projekto tikslas - pagerinti studento mokslines kompetencijas sukuriant realaus roboto mašininio mokymo sistemą, galinčią kompensuoti roboto judesio statines ir dinamines paklaidas, atsirandančias esant skirtingoms roboto padėtimis, skirtingiems greičiams ir apkrovoms.

Projekto veiklų aprašymas

Realaus roboto mašininio mokymo sistemos sukūrimas ir tyrimas.

Projekto rezultatai

Konferencijų medžiagoje bei rankraštyje bus aprašomi svarbiausi pasiekti rezultatai: roboto mašininio mokymo sistema, kompensuojanti roboto judesio statines ir dinamines paklaidas, atsirandančias esant skirtingoms roboto padėtimis, skirtingiems greičiams ir apkrovoms.