

# Ultragarsiniai sonarai mobilių robotų navigacijai

Programa: INCO-COPERNICUS

## Projekto tikslas

Sukurti daugiakanalį ultragarsinį sonarą, kuris nustatytų kelių objektų poziciją vienu metu ir galėtų dirbti triukšmingoje aplinkoje.

Aprašymas anglų kalba: <http://ktu.edu/umi/en/content/advanced-ultrasonic-sonars-navigation-mobile-robots>

## SUSIJUSI INFORMACIJA

1. **R.Kažys.** Advanced Ultrasonic Sonars for Navigation of Mobile Robots. Automation 2001. Przemyslowy Instytut Automatyki i Pomiarow. Warszawa. 2001. 24-40.

