



ORTVAY KOLLOKVIUM

2013. április 18. , csütörtök, 15:00-kor

Vásárhelyi Gábor (ELTE, Biológiai Fizika Tanszék)

"GPS-es galambok, távirányítható kutyák és repülő robotok"

Kivonatos ismertetés:

Az ELTE Biológiai Fizika Tanszékén immáron negyedik éve fut a csoportos mozgással foglalkozó ERC Advanced Pályázat (COLLMOT), melynek keretében állatok és robotok csoportos viselkedését vizsgáljuk a legmodernebb érzékelő technológiák, statisztikus fizika, szuper-számítógépek (és etológusok) segítségével. Előadásomban három különálló kutatást szeretnék ismertetni, melyek a csoportos mozgás témakörében fonódnak egységgé. Az elsőben galambcsapat repülési és szociális dominancia hierarchiáját vizsgáljuk saját fejlesztésű GPS loggerek és képfeldolgozási algoritmusok felhasználásával és arra a kérdésre keressük a választ, hogy létezhetnek-e már a galambok szintjén is kontextustól függő párhuzamos hierarchiák? A másodikban az eszközünk továbbfejlesztett változatával kutyák viselkedésének valós idejű felismerését, monitorozását és távirányítását tűztük ki célul. A harmadik kutatásban pedig egy saját fejlesztésű repülő robotrajt mutatok be, melynek vezérlő algoritmus a csoportos mozgás kutatásunk elméleti eredményeit használja.

Minden érdeklődőt szívesen látunk! Az előadás előtt negyed órával az előadóban teát szolgálunk fel.

Helyszín: ELTE Pázmány Péter s. 1/A alatti épületében a földszinti 0.81 (Ortvay) terem.

Az előadás-sorozatról az interneten az "ortvay-koll.elte.hu" címen található információ.