

Dr hab. inż. Krzysztof Cetnarowicz, prof. AGH
Katedra Informatyki AGH

Kraków, dnia 15. 03. 2006

R e c e n z j a

Rozprawy doktorskiej mgr inż. Michała Gnatowskiego pt. „Wykorzystanie systemów wieloagentowych we współdziałaniu robotów mobilnych”

Obszar problemowy i zawartość pracy

Wydaje się, że zastosowanie robotów mobilnych należy (lub będzie w najbliższym czasie należeć) do zasadniczych czynników umożliwiających rozwój gospodarczy, a nawet stworzenie nowych jakości w zakresie technologii. Szczególnie interesujące jest wykorzystanie grup robotów mobilnych mogących współpracować przy wykonywaniu zadań. Jednocześnie realizacja wspomnianej kooperacji wymaga opracowania nowych metod sterowania, a raczej zarządzania grupami robotów mobilnych. Wydaje się, że ograniczenia wynikające z faktu, że samo centralnie realizowane zarządzanie jest procesem złożonym zarówno pod względem wymiany informacji jak i doboru algorytmów, a jednocześnie kontakt z zarządzaną grupą robotów jest utrudniony nasuwają sugestię, że grupa powinna działać autonomicznie, a proces zarządzania powinien mieć charakter zdecentralizowany.

