



סמינר - SEMINAR

הנך מוזמנת/ת להרצאה סמינריונית של הפקולטה להנדסת מכונות בתוכנית הטכניונית למערכות אוטונומיות ורובוטיקה שתתקיים ביום ב' 14.01.2019 (ח' בשבט, תשע"ט), בבניין דן קאהן, אודיטוריום 1, 15:00 – 16:00.

מרצה:

Prof. Ken Goldberg
UC Berkeley

על הנושא:

The New Wave in Robot Grasping

The seminar will be given in English

להלן תקציר ההרצאה:

Despite 50 years of research, robots remain remarkably clumsy, limiting their reliability for warehouse order fulfillment, robot-assisted surgery, and home decluttering. The First Wave of grasping research is purely analytical, applying variations of screw theory to exact knowledge of pose, shape, and contact mechanics. The Second Wave is purely empirical: end-to-end hyperparametric function approximation (aka Deep Learning) based on human demonstrations or time-consuming self-exploration. A "New Wave" of research considers hybrid methods that combine analytic models with stochastic sampling and Deep Learning models. I'll present this history with new results from our lab on grasping diverse and previously-unknown objects and discuss exciting future research including cloud and fog robotics.

מאת: פרופ'ח אילון רימון

בברכה,

פרופ'ח אילון רימון
מרכז הסמינרים