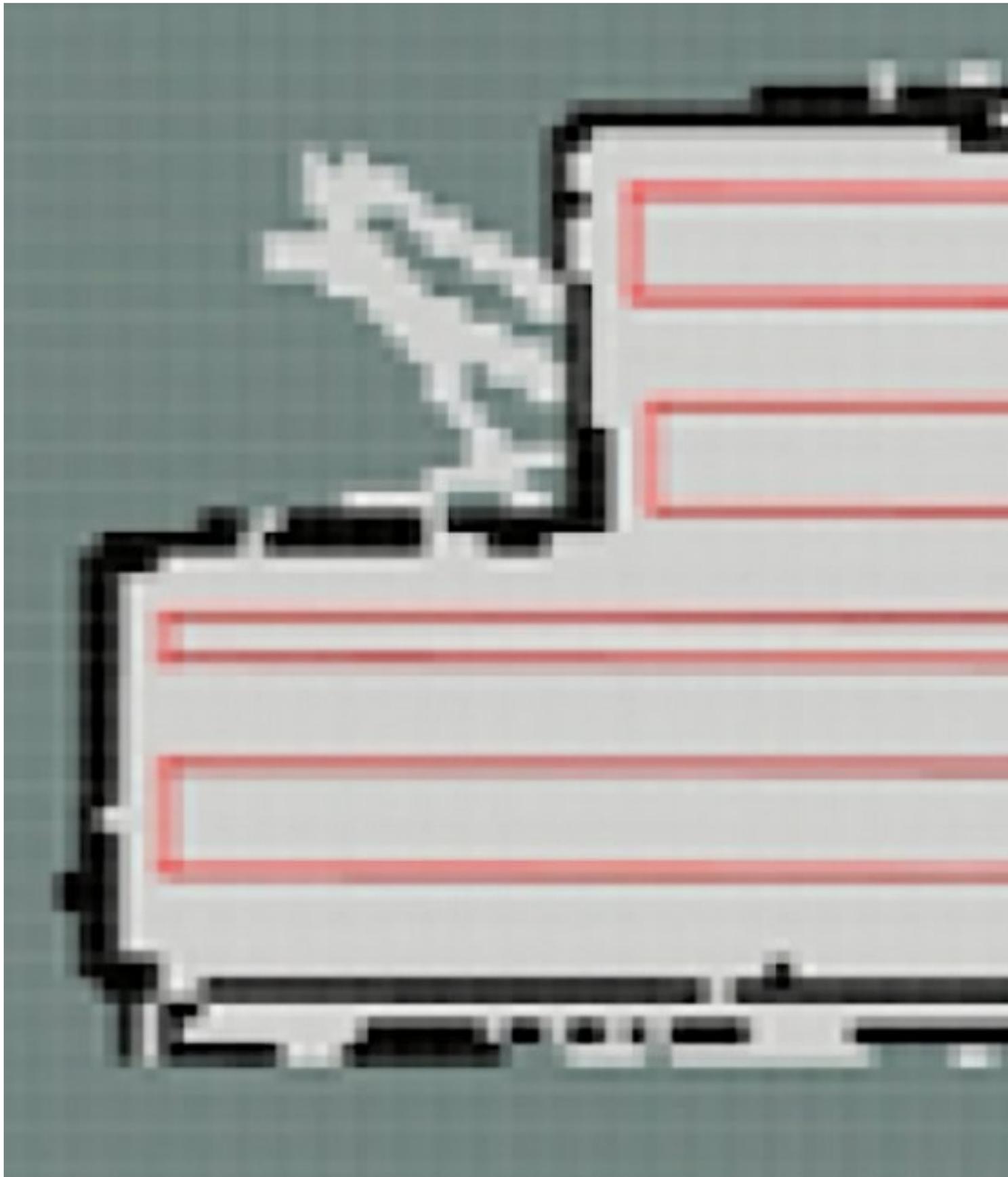






交大電機系教授宋開泰團隊研發的掃地機器人備有RealSense提供640×480像素且每秒30張的彩色影像和深度影像。遇到障礙物時，會調整角速度來閃避障礙物，並減慢線速度避免碰撞到障礙物。



交大電機系教授宋開泰團隊研發的掃地機器人會透過vSLAM路徑。規劃出類似迴紋針型的掃地路徑。圖／宋開泰提供

