

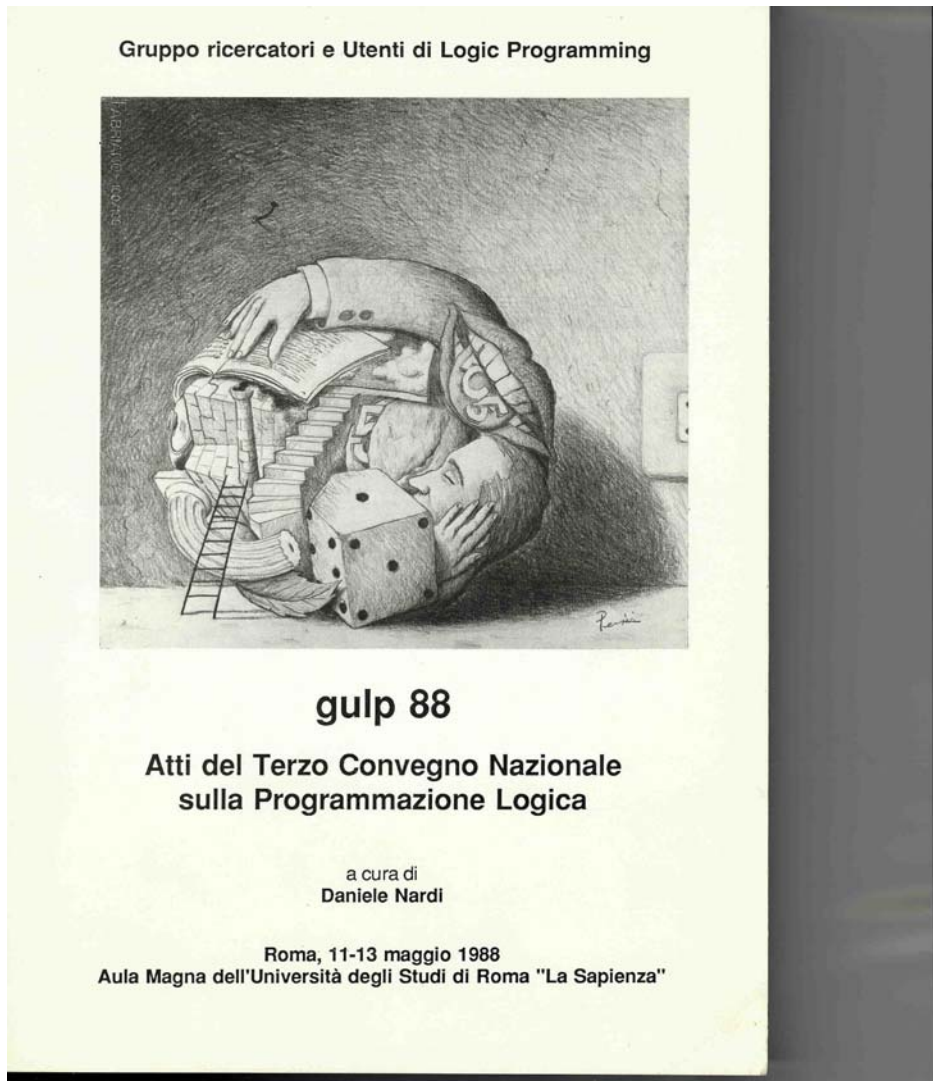
## Robotica Cognitiva

*Daniele Nardi*

Dipartimento di Informatica e Sistemistica  
Università di Roma "La Sapienza"  
[nardi@dis.uniroma1.it](mailto:nardi@dis.uniroma1.it), [www.dis.uniroma1.it/~nardi](http://www.dis.uniroma1.it/~nardi)

Roma, Giugno 2005

---



### Sommario

- [Robotica Cognitiva](#)
- [RoboCup](#)
- Robot
  - [Visione e localizzazione](#)
  - [Coordinamento](#)
- Ragionamento su azioni
  - [Pianificazione](#)

- [Ragionamento probabilistico](#)
  - Applicazioni
    - [Robot per il soccorso](#)
    - [Robocare](#)
- 

### Robot cognitivi: prospettive

- Pianificazione e **ragionamento** probabilistico
  - **Euristiche** per l'analisi dei dati sensoriali derivanti dal contesto
    - Uso di informazioni sulle caratteristiche dell'ambiente in SLAM
    - Conoscenza sull'ambiente per guidare l'esplorazione e la navigazione
  - **Configurazione** dinamica del sistema multi-robot
- 

### Ringraziamenti

- Componenti delle squadre ART e SPQR
- Laboratorio Sistemi Intelligenti per il soccorso e la Difesa Civile (SIED-ISA)
- RoboCare: Istituto per le Scienze e Tecnologie Cognitive (ISTC-CNR)
- Colleghi e Collaboratori al DIS, in particolare:
  - Luigia Carlucci Aiello, Riccardo Rosati, Luca Iocchi, Alessandro Farinelli, Giorgio Grisetti

[Antologia](#)