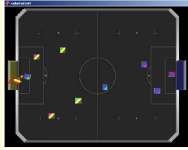


Piłka nożna robotów

Mirosot lub SimuroSot

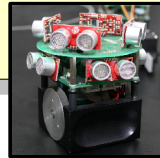
<http://fira.net/>



roboty Miabot

Budowa informacji o otoczeniu
(kompas, sonar, kamera)

Line Follower



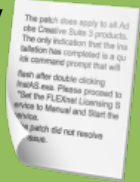
Kinect



- Sterowanie otoczeniem
- Interaktywne prezentacje (w połączeniu z kreat.kod)
- Proste gry komputerowe (tenis, boks, baseball)
- Tworzenie modeli w 3D

Referaty

- HTML 5.0
- Architektura CUDA
- Technologia SmartCard
- Metody geolokalizacji
- Ataki SYN flood
- Ataki na serwery DNS
- QRcodes
- Systemy plików w chmurze (cloud)
- Projekt TOR
- Produkcja pamięci masowych
- Captcha
- Alternatywne źródła zasilania
- Programowanie gier komputerowych
- propozycje własne



Autonomiczny robot mobilny

- Gromadzenie informacji z otoczenia i budowa mapy środowiska
- System dozoru terenu z użyciem robota



Koło naukowe SKIP projekty i prace badawcze na rok 2014

Systemy wbudowane (arduino, pandaboard)

- Sterowanie otoczeniem, w oparciu o rozszerzenia
- Interakcja ze środowiskiem
- Monitoring / systemy dozoru



QTouch



- Gry szybkościowo-zręcznościowe
- GstreetView uczelni/wydziału
- Interaktywna prezentacja MM
- Kontorla odtwarzacza audio/video
- Sterowanie otoczeniem
- Manager dokumentów, zdjęć

Leap 3D



- Wirtualny instrument muzyczny
- Przeglądarka dokumentów, zdjęć
- Prosta gra – przesuwanie klocków w labiryncie, minikręgle
- Notatnik – pisanie w powietrzu

Emotive Mindwave



- Proste gry
- Sterowanie urządzeniami mobilnymi
- Interfejs dla osób niepełnosprawnych

RFID, NFC technologie zbliżeniowa



- Systemy ochrony, identyfikacji i sterowania

Kreatywne kodowanie

- OpenFramework, Cinder, Processing
- Interaktywne prezentacje (+Kinect)
- Wizualizacje
- Wirtualne puzzle
- Człowiek - orkiestra



kontakt:

dr inż. Andrzej Opaliński
andrzej.opalinski@agh.edu.pl