
Cartographie sémantique en environnements intérieurs

Panagiotis Papadakis*¹

¹Equipe COGROB – ENSTA ParisTech – France

Résumé

La cartographie sémantique de l'environnement et les méthodes de navigation associées permettent d'envisager d'utiliser des robots hors des laboratoires et des environnements industriels. Cette présentation décrira le rôle que peut jouer l'information sémantique au sein de la boucle perception/action en se focalisant sur les environnements d'intérieur où les robots doivent opérer aux côtés des humains. Des résultats de l'état de l'art actuel sur la cartographie sémantique des environnements dynamiques seront présentés ainsi que des travaux courants sur l'extraction de la sémantique d'objets à partir de données RGB-D.

*Intervenant