



Nawigacja robota kompana jako narzędzie poprawy jakości życia osób z ograniczoną sprawnością ruchową

VALET – companion robot's navigation as A tool to improve the quality of life of people with reduced mobility

Projekt realizowany w ramach programu Ministerstwa Edukacji i Nauki pn. Nauka dla Społeczeństwa (umowa nr NdS/536964/2021/2021 z dnia 28.04.2022 r.)

Okres realizacji projektu: 28.04.2022 r. do 27.04.2024 r.

Kwota przyznana na realizację projektu – 1 557 100,00 zł.

Kierownik projektu: dr Marek Piotrowski (Katedra Polityki Gospodarczej, Instytut Ekonomii i Finansów, Wydział Nauk Ekonomicznych UWM w Olsztynie)

Cele szczegółowe projektu:

1. Opracowanie własnego algorytmu do obliczania pozycji GNSS robota kompana z wykorzystaniem najnowszych modeli jonosfery.
2. Opracowanie metody redukcji błędów nawigacji satelitarnej robota kompana za pomocą rozumowania rozmytego poprzez identyfikację czynników generujących największe zakłócenia sygnału.
3. Opracowanie nowego modelu prognozowania parametrów nawigacyjnego sygnału satelitarnego z zastosowaniem sztucznych sieci neuronowych.
4. Ocena siły wpływu wybranych czynników na jakość życia osób z ograniczoną sprawnością ruchową.
5. Diagnoza poziomu wiedzy respondentów na temat możliwości wykorzystywania robota kompana w życiu codziennym.
6. Wzrost świadomości społecznej na temat możliwości wykorzystywania robota kompana do pomocy osobom z ograniczoną sprawnością ruchową poprzez organizację konferencji, seminariów oraz zakrojoną na szeroką skalę społeczną kampanię informacyjną.

Strona internetowa projektu: www.valet.uwm.edu.pl