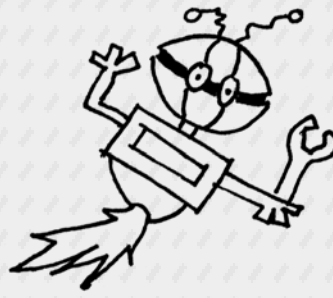


ERDAL KAYACAN



Associate Professor
Aarhus Universitet

Min tilgang til robotbranchen og erfaring:

Jeg har baggrund i kontrolteori; mere specifikt intelligent kontrol (eller læringskontrol). Jeg har implementeret intelligente kontroller til droner i de sidste 5 år. Jeg har udgivet en række papirer inden for synsbaseret kontrol af droner, læringskontrol for droner og kunstig intelligens applikationer med droner.

Hvad er robotforskningens vigtigste rolle i den kommende periode?

Jeg synes, at den vigtigste rolle er at fjerne droner fra laboriemiljøet og sætte dem i et rigtigt verdensmiljø. Det skyldes, at de fleste algoritmer fungerer temmelig godt i laboriemiljø (f.eks. Visual SLAM), men de fleste applikationer fejler i det virkelige liv, fordi de ikke er robuste nok.

Min favoritrobot:

Enhver luftfart taxa applikation er sej. F.eks. Uber Aerial taxi, Boeing Aerial Taxi, Rolls Royce, Lilium flying taxi og mange andre.

