

معالجة بيانات LiDAR المتقدمة واكتشاف الكائنات في
الروبوتات

UK Traininig

PARTNER



معالجة بيانات LiDAR المتقدمة واكتشاف الكائنات في الروبوتات

المقدمة

تهدف دورة معالجة البيانات المتقدمة الخاصة بتقنية LiDAR وكشف الكائنات في الروبوتات إلى تزويد المشاركين بالمعرفة العميقة والمهارات العملية المطلوبة للعمل بفعالية مع تقنية LiDAR ومعالجة بيانات السحابة النقطية لكشف الكائنات وتصنيفها في ثلاثة أبعاد. تركز هذه الدورة على أحدث التقنيات والأدوات والنظر العمل المتوفرة لتحليل بيانات LiDAR وتطبيقات الروبوتات.

أهداف الدورة

- فهم مواصفات ورقات بيانات LiDAR واختيار أفضل جهاز استشعار لمشروعك.
- اختيار أفضل جهاز استشعار LiDAR لتطبيق الروبوتات بناءً على متطلبات المشروع.
- أساسيات تقنية LiDAR.
- تشغيل ROS نظام تشغيل الروبوت للحصول على البيانات من الجهاز استشعار بشكل فوري.
- حفظ بيانات LiDAR في ملفات.
- مواصفات مستشعر LiDAR.
- تطوير رمز Python و ++C في ROS و PCL مكتبة السحابة النقطية للحصول على نتائج مفيدة من البيانات في الوقت الحقيقي في نظام الروبوتات.
- تصور وتطوير رمز DNN/AI للعمل مع بيانات السحابة النقطية لتشغيل كشة/تصنيف الكائنات في ثلاثة أبعاد.

محتوى الدورة

اليوم الأول

1. مقدمة في تقنية LiDAR

- نظرة عامة على مبادئ وتطبيقات تقنية LiDAR
- أنواع أجهزة استشعار LiDAR ومواصفاتها

2. اختيار جهاز استشعار LiDAR

- فهم ورقات بيانات LiDAR والمواصفات التقنية
- العوامل المراعية عند اختيار جهاز استشعار LiDAR لمشروع معين

3. إعداد الجهاز على نظام Linux

- ربط جهاز استشعار LiDAR بنظام Linux
- تثبيت وتكوين برامج التشغيل
- استخدام أدوات العرض والتقاط المصنع

اليوم الثاني
UK Training
PARTNER



4. الحصول على البيانات في الوقت الحقيقي باستخدام ROS

- مقدمة في نظام ROS ودوره في الروبوتات
- إعداد بيئة ROS للحصول على بيانات LiDAR
- تكوين حزم ROS لأجهزة استشعار LiDAR محددة

5. تخزين بيانات LiDAR

- حفظ بيانات LiDAR في ملفات
- تنسيقات الملفات لتخزين بيانات السحابة النقطية

اليوم الثالث

6. استكشاف البيانات وتصورها

- مقدمة في حزم Python لاستكشاف البيانات
- استخدام وفكرات الويب لتصور التفاعلي للبيانات
- استكشاف خصائص وخصائص بيانات LiDAR

اليوم الرابع

7. معالجة بيانات LiDAR باستخدام ROS و PCL

- مقدمة في مكتبة السحابة النقطية PCL
- تطوير رمز Python و ++C باستخدام ROS و PCL لتحليل البيانات في الوقت الحقيقي
- استخراج الميزات والمعلومات من بيانات السحابة النقطية

اليوم الخامس

8. كشف وتصنيف الكائنات في ثلاثة أبعاد

- مقدمة في الذكاء الاصطناعي AI وشبكات العصب العميق DNN لتحليل بيانات السحابة النقطية
- تصور خوارزميات كشف وتصنيف الكائنات لبيانات LiDAR
- تطوير وتدريب وتقييم نماذج DNN/AI لكشف الكائنات في الوقت الحقيقي في السحب النقطية ثلاثية الأبعاد

UK Training
PARTNER



Blackbird Training Clients



UK Training
PARTNER



البرامج التدريبية

إدارة المشافي
القطاع العام
ورشات عمل خاصة
النفط والغاز
هندسة الاتصالات
تكنولوجيا المعلومات
الصحة والسلامة
القانون وإدارة العقود
الجهازك و السلامة
الطيران والاهلاحة الجوية
الإدارة العليا

البرامج التقنية/البرامج الإدارية

المهارات الاحترافية
الهالية والحاسبة والهيرانية
الإعلام والعلاقات العامة
إدارة المشاريع
الهوراد البشرية
تدقيق الحسابات وضمان الجودة
التسويق والمبيعات وخدمة العملاء
السكرتارية وإدارة المكاتب
سلسلة التوريد والخدمات اللوجستية
الإدارة والقيادة
صقل المهارات والإدارة المرنة



International House 185 Tower Bridge
Road London SE1 2UF United Kingdom



+44 7401 1773 35
+44 7480 775526



training@blackbird-training.com



www.blackbird-training.com

UK Training
PARTNER

