Systemy inteligentne 1

Laboratorium 1

Wykorzystując symulację w środowisku V-REP zaimplementuj sterowanie czołgiem zatrzymujące go przed przeszkodą:

1. Wykorzystując prosty model nierozmyty
2. Wykorzystując model rozmyty:
   1. „agresywny”
   2. „zachowawczy”
3. Przetestuj modele, zaczynając symulację od losowego ruchu bez sterowania.

Do implementacji modelu rozmytego wykorzystaj bibliotekę scikit-fuzzy. Jako wejścia do modelu można przyjąć aktualną prędkość i odległość od przeszkody.