

Symulacja dookólnej bazy mobilnej

Radosław Świątkiewicz

Wydział Elektroniki i Technik Informacyjnych
Politechnika Warszawska

22 marca 2017

Spis treści

1 Wprowadzenie

2 Cel

3 Platforma

Autor Radosław Świątkiewicz

Promotor dr hab. inż. Wojciech Szynkiewicz

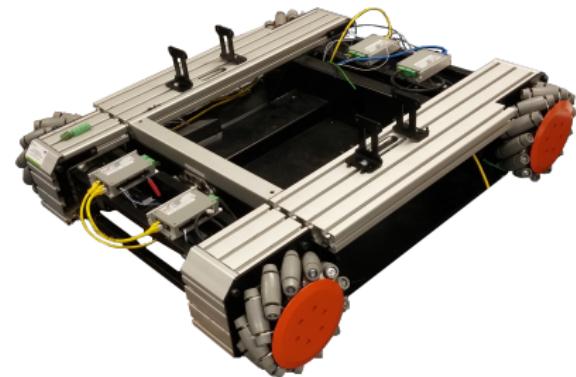
Zespół Programowania Robotów i Systemów
Rozpoznających

Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej

Platforma dookólna



Robot manipulacyjny Velma



Platforma na kołach Mecanum

Co to jest model

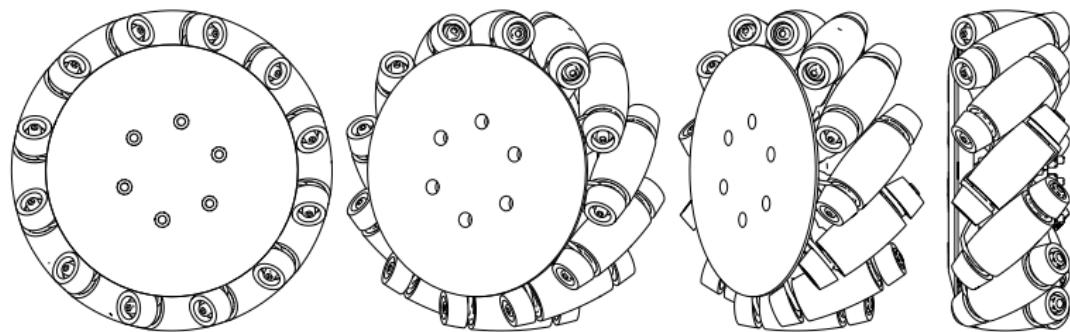
Po co potrzebny jest model:

- Pozwala bezpiecznie testować nowe oprogramowanie.
- Przyspiesza budowanie algorytmów sterowania.
- Ułatwia przeprowadzanie skomplikowanych testów.
- Daje możliwość implementacji nieistniejących czujników.

Wymagania:

- Reaguje na siły w podobny sposób, co robot.
- Przyjmuje takie samo sterowanie.
- Generuje odpowiednie dane z wirtualnych czujników.

Koła Szwedzkie (Mecanum)



Kierunki ruchu

