

# Robotikk prosjekt arbeids logg

Alle i gruppen har samarbeidet på de fleste delene av prosjektet, men alle har hatt hvert sitt hovedansvar.

## Klaus:

- Utvikling av robotarm kinematikk
- Simulering av Robotarm i matlab
- Rapportskriving

## Theodor:

- Simulering av Roboten i Gazebo, med Matlab og ROS
- Utvikling av kinematisk modell for base
- Rapportskriving

## Jon Ivar

- Navigering, lokalisering, og kontrollstrategier
- Design av den mobile basen
- Rapportskriving

## Thor Olav

- Transformasjonsmatriser
- Simulering av kontrollstrategi i matlab/simulink
- Rapportskriving

Signatur: Theodor Solberg

Signatur: Jørn Sør Viik

Signatur: Klaus A Vixse

Signatur: Thor Olav Fanne