

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:

Jens Kjeld

Signatur:

Klaus V. Søe

Signatur:

Thor Olfur Fornel