

MATLAB PROJECT

Robotların ve eşyaların isimlerini de string olarak matrise ekleyiniz. Robotların üzerinde yük olup olmadığı bilgisini rastgele olarak atayınız.

Şekilde verilen bilgileri kullanarak tekerlek için tüm robotların(iris_robot,create robot,r2 robot, Husky robot, yourobot, turtlebot3_waffle, pioneer3at,pioneer2dx,mars rover) uzaklık bilgilerini bir matriste saklayınız.

Şekilde verilen bilgileri kullanarak tekerleğe en yakın robotu bulunuz (yük durumuna bakmadan).

Şekilde verilen bilgileri kullanarak tekerleğe en yakın ve üzerinde yük bulunmayan robotu bulunuz.

Tabloda verilen derinlik kameraya çerçevesine göre tekerleğin poz bilgisini tanımlayınız.

kamera

x	y	z	roll	pitch	yaw
-5,538	-8,437	2,549	15	-45	25

derinlik kamera

x	y	z	roll	pitch	yaw
5,949	-2,590	0	45	45	0

kinect kamera

x	y	z	roll	pitch	yaw
-3,800	-3,744	0	0	30	0

kamera'ya göre iris_robot

x	y	z	roll	pitch	yaw
8,150	1,544	-1,479	45	30	0

kamera'ya göre create robot

x	y	z	roll	pitch	yaw
10,623	0,544	-2,719	0	0	0

kamera'ya göre r2 robot

x	y	z	roll	pitch	yaw
10,367	2,412	-1,643	-45	-60	50

kinect kamera'ya göre Husky Robot

x	y	z	roll	pitch	yaw
3,837	-2,234	0,479	0	40	30

kinect kamera'ya göre yourobot

x	y	z	roll	pitch	yaw
4,289	3,189	0,479	30	0	35

kinect kamera'ya göre turtlebot3_waffle

x	y	z	roll	pitch	yaw
2,480	4,849	0,479	0	45	25

derinlik kamera'ya göre pioneer3at

x	y	z	roll	pitch	yaw
6,149	5,281	0,265	20	15	65

derinlik kamera'ya göre pioneer2dx

x	y	z	roll	pitch	yaw
0,948	6,729	0,265	-20	-15	0

derinlik kamera'ya göre mars rover

x	y	z	roll	pitch	yaw
9,378	6,643	1,265	-30	45	-15

dünya koordinat sistemine göre kutu

x	y	z	roll	pitch	yaw
6,954	-7,144	0,149	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre tuğla

x	y	z	roll	pitch	yaw
6,954	-7,144	0,149	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre geniş tuğla

x	y	z	roll	pitch	yaw
5,618	-9,217	0	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre varil

x	y	z	roll	pitch	yaw
0,401	-8,934	0	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre çöp kutusu

x	y	z	roll	pitch	yaw
1,458	-2,732	0	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre kereste

x	y	z	roll	pitch	yaw
4,435	-0,911	0,04	0	0	0

dünya koordinat sistemine göre tekerlek

x	y	z	roll	pitch	yaw
2,414	-1,050	0,02	0	0	0