Министерство науки и высшего образования РФ Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Удмуртский государственный университет»

Институт гражданской защиты

Кафедра цифровых инженерных технологий

# Лабораторная работа №4

по дисциплине

Прикладное программное обеспечение

Выполнил студент

группы ОМ-20.04.01.04-11

Вологжанин Е. А.

Проверил к.т.н. доцент

Клековкин А. В

Оглавление

[Лабораторная работа №4 1](#_Toc162960552)

[Цель 3](#_Toc162960553)

[Задачи 3](#_Toc162960554)

[Теоретическая часть 3](#_Toc162960555)

[Практическая часть 3](#_Toc162960556)

[Задача 1 3](#_Toc162960557)

[Задача 2 4](#_Toc162960558)

[Вывод 4](#_Toc162960559)

[Приложение 1 5](#_Toc162960560)

# Цель

Реализовать движение робота по траектории, заданной функцией в параметрическом виде.

# Задачи

1. Реализовать движение робота по траектории с обратной связью;
2. Вывести графики теоретической и реальной траектории для каждого эксперимента. Вывести теоретические и реальные значения линейной и угловой скорости.

# Теоретическая часть

При решении поставленных задач стоит учитывать кинематическое соотношение – связь неподвижной и подвижной (привязана к корпусу робота) систем координат. Что бы полностью описать положение робота в пространстве необходимо 3 координаты: (X, Y, α).

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

# Практическая часть

## Задача 1

При реализации данной задачи был использован вариант пид-регулятора. Траектория задана следующим параметрическим уравнением, при зависимой переменной t∈[0; 2π]:

|  |
| --- |
|  |
|  |

## Задача 2

# Вывод

# Приложение 1