Harmonogram pracy magisterskiej Grzegorz Socha

1. Robot

* Zaimplementowanie 4x regulatorów PID na silniki.
* Zaimplementowanie regulatora ogólnego do jazdy na wprost i skręcania
* Jazda robotem po komórkach tablicy
* Uruchomienie LIDARA,
* Mapowanie danymi z lidara (tablica dwuwymiarowa)

1. Aplikacja

* Uzyskanie komunikacji tablet – stm
* Zdalne sterowanie pojazdem
* Odczyt danych z lidaru

1. Implementacja algorytmów

* A\*
* własny