Программа для компьютерного моделирования и отладки алгоритмов управления наземными мобильными роботами

Программа позволяет моделировать и отображать на экране монитора процесс управления мобильным роботом в различных условиях с целью исследования, проверки и отладки алгоритмов автономного и дистанционного управления, а также обучения операторов. Программа выполнена на основе платформы Unity и представляет собой набор скриптов на языке C#.

Программа позволяет:

* моделировать дистанционное управление мобильным роботом с помощью клавиатуры и джойстика с применением алгоритмов, реализованных в виде скриптов на C#;
* моделировать автономное управления с помощью алгоритма, записанного в виде скрипта на C#;
* транслировать видеоизображение с виртуальных камер, установленных на мобильном роботе;
* вносить в систему управления временные задержки передачи команд управления и видеоизображения;
* отображать на мониторе и сохранять в файле траекторию движения робота;
* загружать из файла и отображать на экране эталонную траекторию движения;
* отображать дополнительную информацию, облегчающую исследование и отладку алгоритмов управления.