

Wydział Elektroniki i Technik
Informacyjnych
Politechnika Warszawska

Pracownia Dyplomowa Inżynierska 1
sprawozdanie

Autonomiczna Nawigacja Manipulatora
Dwurecznego z Wielokierunkową Bazą
Mobilną

Marcin Skrzypkowski

opiekun pracy:
dr Wojciech Szynkiewicz

Warszawa, 9 stycznia 2020

Spis treści

1	Cel pracy	2
2	Motywacja	3
3	Opis Zadania	4

Rozdział 1

Cel pracy

blabla

Rozdział 2

Motywacja

bla

Rozdział 3

Opis Zadania