

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, 10 stycznia 2020

Spis treści

1	Cel pracy	3
2	Motywacja	4
3	Opis Zadania	5
4	Konstrukcja symulatora	6

globalna nawigacja: -
lokalny planner: -poprawa holonomiczności

Rozdział 1

Cel pracy

blabla

Rozdział 2

Motywacja

bla

Rozdział 3

Opis Zadania

Rozdział 4

Konstrukcja symulatora

symulator

Rozdział 5

Plan Działania

plan