

ĆWICZENIE LABORATORYJNE 3-
WYKORZYSTANIE METODY SLAM
MODELE I SYSTEMY STEROWANIA W ROBOTYCE

ZADANIE DO WYKONANIA

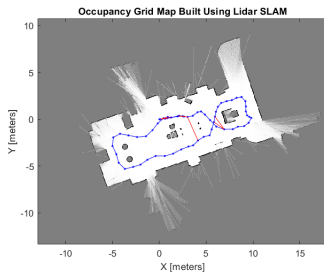
W celu realizacji zadania laboratoryjnego należy przeanalizować dokumentację zamieszczoną na poniższej stronie internetowej

ADRES INTERNETOWY

<https://se.mathworks.com/discovery/slam.html>
https://se.mathworks.com/help/nav/ug/implement-simultaneous-localization-and-mapping-with-lidar-scans.html_

ZADANIE

Na poniższym rysunku zamieszczono przykładową mapę z wykorzystaniem SLAM (rysunek pobrany z https://se.mathworks.com/help/nav/ug/implement-simultaneous-localization-and-mapping.html_)



Cel ćwiczenia laboratoryjnego-**Wykonać symulację ruchu robota mobilnego z wykorzystaniem metody SLAM.**

W tym celu należy:

- zaprojektować własną mapę otoczenia lub wykorzystać dostępne mapy ze stron internetowych,
- wykonać wizualizację mapy i trajektorii ruchu robota
- wykonać symulację.

Postępy w wykonywaniu zadania należy przedstawiać podczas zaplanowanych zajęć.

Dziękuję za współpracę!