

ARR 2016

Projekt przejściowy — Symulator laboratorium L1.5

22 stycznia 2017

Spis treści

0.1.	Wstęp	4
0.2.	Opis środowiska	5
0.3.	Okienka	6
0.3.1.	Konfiguracja świata	6
0.3.2.	Zarządzanie robotami	6
0.3.3.	Wyniki symulacji	6
Bibliografia	7

0.1. Wstęp

Przykładowy tekst.

0.2. Opis środowiska

Symulator robotów jest doskonałym narzędziem dla każdej osoby zajmującej się robotyką. Pozwala szybko przetestować różne algorytmy i konstrukcje oraz skomplikowane systemy realizujące niecodzienne scenariusze. Jednym z takich narzędzi jest darmowy program Gazebo, przeznaczony do tworzenia dokładnych i efektywnych symulacji robotów działających w złożonych środowiskach. Posiada zaawansowany silnik fizyki, wysokiej jakości grafikę oraz wygodne i programowalne interfejsy.

To powyżej to próba tłumaczenia opisu poniżej ze strony Gazebo :D

Robot simulation is an essential tool in every roboticist's toolbox. A well-designed simulator makes it possible to rapidly test algorithms, design robots, perform regression testing, and train AI system using realistic scenarios. Gazebo offers the ability to accurately and efficiently simulate populations of robots in complex indoor and outdoor environments. At your fingertips is a robust physics engine, high-quality graphics, and convenient programmatic and graphical interfaces. Best of all, Gazebo is free with a vibrant community.

0.3. Okienka

0.3.1. Konfiguracja świata

0.3.2. Zarządzanie robotami

Okienko `Zarządzanie robotami` umożliwia ustawianie pozycji oraz orientacji wybranego robota na scenie. Zakładki umożliwiają wybór *Pioneera*, którego pozycję chcemy zmienić.

Rysunek 1. Okno zarządzania robotami

...

0.3.3. Wyniki symulacji

Bibliografia

- [1] *Gazebo – strona internetowa projektu.* <http://www.gazebo-sim.org/>.
- [2] *ROS – dokumentacja.* <http://wiki.ros.org/>.