

LOGG

Benedicte

- Bidratt med å lage PDR
- Arbeidet med navigasjon, den mobile roboten og lokalisering
- Funnet kinematiske likninger til roboten
- Arbeidet med navigasjon på matlab og simulering av dette
- Arbeidet med simulering av control-metode
- Arbeidet med DH parametre og koordinatsystem for arm
- Bidratt til å lage CDR
- Bidratt til å lage "final presentation"
- Simulert arm i matlab
- Bidratt med invers kinematikk
- Arbeidet med forwards og differential kinematikk

Eira

- Bidratt med å lage PDR
- Arbeidet med navigasjon, den mobile roboten og lokalisering
- Illustrert den mobile roboten
- Bidratt med å lage CDR
- Bygget 3D-modell av robotbase og arm i ROS
- Simulert bevegelse av arm i Gazebo via Matlab
- Bidratt med å lage "final presentation"
- Simulert kjøring av robot i Gazebo via Matlab
- Utarbeidet posegraph
- Laget videoer av simuleringene og lastet opp på YouTube

Marte

- Funnet kinematiske ligninger for roboten
- Arbeidet med DH parametre og koordinatsystem for arm
- Bidratt med CDR
- Arbeidet med sensorer
- Utarbeidet posegraph
- Arbeidet med differential kinematikk for arm

Tilla

- Bidratt med å lage PDR
- Arbeidet med navigasjon, den mobile roboten og lokalisering
- Arbeidet med navigasjon på matlab
- Illustrert kart over Bergen storsenter, og implementert dette i matlab
- Bidratt med å lage CDR

- Bygget 3D-modell av robotbase og arm i ROS
- Simulert bevegelse av arm Gazebo via Matlab
- Bidratt med å lage "final presentation"
- Arbeidet med invers kinematikk
- Simulert kjøring av robot i Gazebo via Matlab
- Laget videoer av simuleringene

Underskrifter:

Benedicte H. Nilsen

Eira F. Fjergensen

Marte Utkilen

Tilla Egerheim Bæverfjord