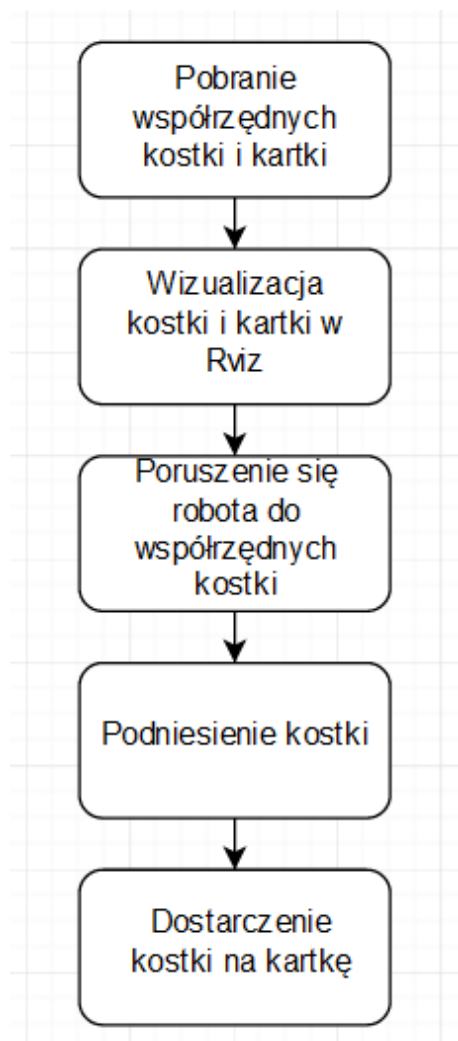


Laboratorium 6

Chwywanie obiektu

Program rozpoczęliśmy od użycie części kodu, z laboratoriów poprzednich, odpowiedzialnego do pobierania współrzędnych markerów od kamery. Współrzędne te były zapisywane, żeby później za ich pomocą wywoływane były service requesty do poruszenia ramieniem robota. Taki był plan. Był. Niestety na laboratorium napotkaliśmy na zadziwiająco dużą ilość anomalii i błędów. Łącznie straciliśmy około 1,5 godziny próbując połączyć się z robotem. Ostateczny rezultat nie był zadowalający. Skończyliśmy na działającym kodzie z laboratoriów poprzednich i naszym chwytakiem na zmianę zamykającym i otwierającym się. Sugeruje to, że sekwencja w kodzie się wykonywała lecz niestety przyczyny braku zmiany położenia nie znaleźliśmy.

Graf planowanego algorytmu:



Podczas wykonywania sekwencji robot wraz z kostką byłby na bieżąco wizualizowany w Rviz. Po podniesieniu kostki byłaby ona zwizualizowana w chwytaku robota. Sekwencja byłaby prostym algorytmem stanowym.