

## **Лабораторная работа № 5**

**Установить одну из нижеперечисленных сред моделирования мобильных роботов. Установить прилагаемые примеры.**

**Разработать свою программу управлением движением мобильного робота или запустить на выполнение 2-3 примера.**

**Задание выполняется и предъявляется на проверку индивидуально каждым студентом.**

1. Microsoft® Robotics Developer Studio (MRDS)
  2. Webots
  3. Операционная система для робота (ROS, Robot Operating System; Gazebo)
  4. Платформа моделирования роботов V-REP,
- или другие среды моделирования мобильных роботов.