

Temat

Model symulacyjny autonomicznego robota inspekcyjnego
działającego w różnych środowiskach.

Skład

Daniel Cichon
Mariusz Kukła

Opis

Projekt będzie polegał na zbudowaniu modelu symulacyjnego autonomicznego robota inspekcyjnego sprawdzającego stan maszyn wydobywających ropę naftową. Będzie działał w dwóch różnych środowiskach – w wodzie oraz na lądzie. Model zostanie zasymulowany w programie MATLAB.