



*Национальный исследовательский университет ИТМО  
(Университет ИТМО)*

*Факультет систем управления и робототехники*

Дисциплина: Введение в профессиональную деятельность  
**Отчет по лабораторной работе №5.**

Студент:  
*Евстигнеев Дмитрий*  
Группа: *R3242*  
Преподаватель:  
*Перегудин А.А.*

Санкт-Петербург  
2021

# Цель работы

Научиться строить математические модели роботов, изучить алгоритм движения с дифференциальным приводом к заданной точке.

## Материалы работы

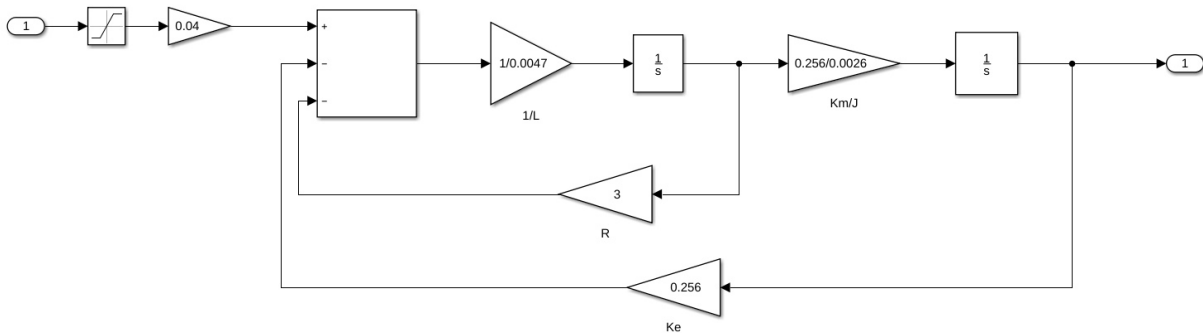


Рисунок 1. Построенная модель для симуляции

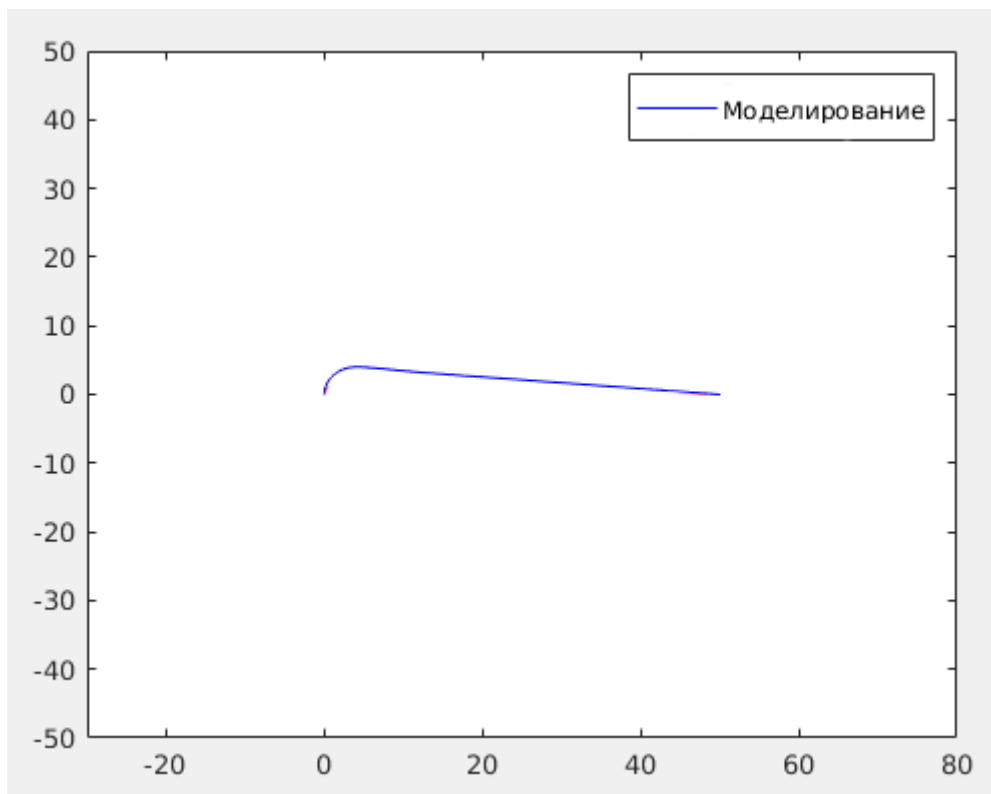


Рисунок 2. Движение из точки (0, 0) в точку (50, 0)

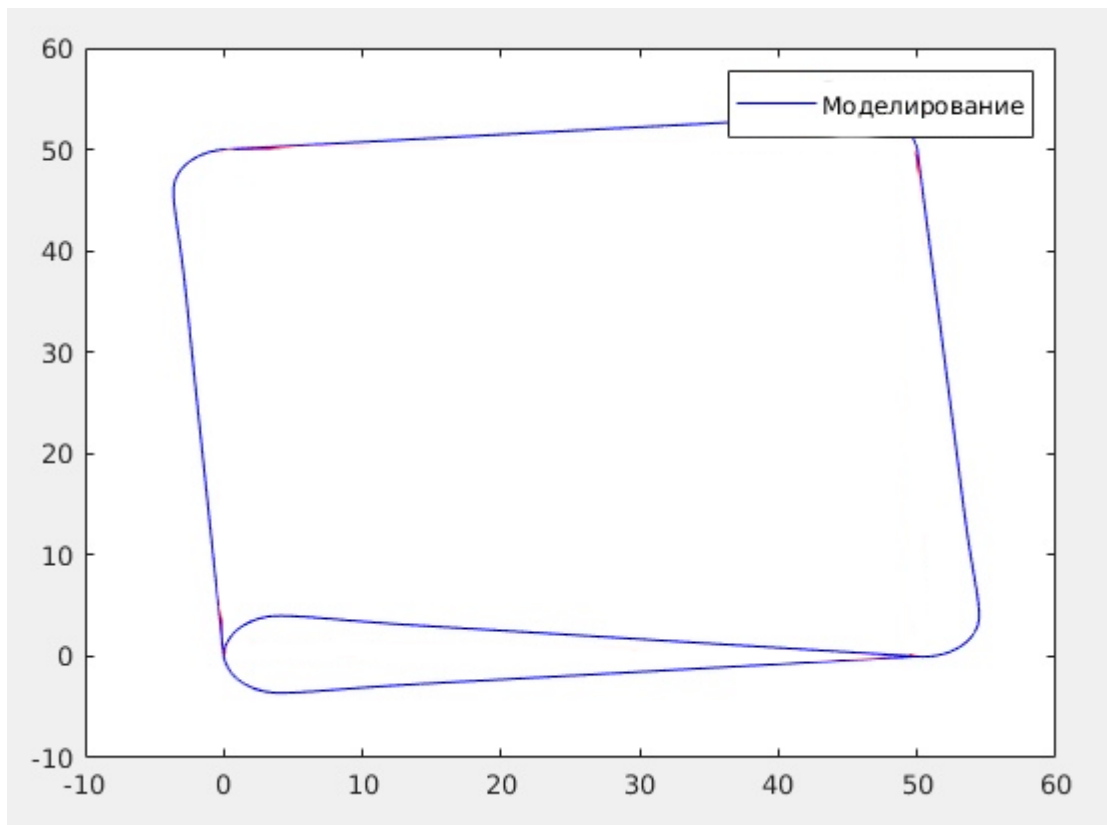


Рисунок 3. Движение по квадрату

## Вывод

В ходе выполнения работы мы познакомились с дифференциальным приводом и использовали его для решения задачи движения робота к заданной точке на плоскости.