

ΑΡΙΣΤΟΤΕΛΕΙΟ ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΘΕΣΣΑΛΟΝΙΚΗΣ ΠΟΛΥΤΕΧΝΙΚΗ ΣΧΟΛΗ

Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών Τομέας Ηλεκτρονικής και Υπολογιστών

Διπλωματική Εργασία

Αυάπτυξη Αυτόνομου Ρομποτικού Οχήματος 4WS

Εκπόνηση:

Κούρος Γεώργιος ΑΕΜ: 7456 Επιβλέπων: Πέτρου Λουκάς Αναπλ. Καθηγητής

Περίληψη

<summary>

Abstract

Development of an Autonomous 4WS Robotic Vehicle

<abstract>

Kouros Georgios Electrical and Computer Engineering Department Aristotle University of Thessaloniki, Greece August, 2016

Ευχαριστίες

Πίνακας Περιεχομένων

1	Εισαγωγή	1
	1.1 Περιγραφή του Προβλήματος	1
	1.2 Συνεισφορά της Διπλωματικής	1
	1.3 Διάρθρωση της Διπλωματικής	1
2	Αυτόνομη Πλοήγηση	2
	2.1 lala	2
3	State of the Art	3
	3.1 lala	3
4	Αρχιτεκτονική Συστήματος	4
	4.1 lala	4
5	Πειραματικά Αποτελέσματα	5
	5.1 lala	5
6	Συμπεράσματα και Μελλουτική Εργασία	6
	6.1 lala	6
A'	Τίτλος Παραρτήματος	7
Bı	ιβλιονοαφία	9

Λίστα Σχημάτων

Λίστα Πινάκων

Εισαγωγή

Από την αρχαιότητα, ο άνθρωπος, καταβάλει μεγάλη προσπάθεια για την ανάπτυξη εργαλείων, τα οποία θα διευκολύνουν την ζωή του.

1.1 Περιγραφή του Προβλήματος

Η παρούσα διπλωματική εξετάζει το πρόβλημα της αυτόνομης πλογήσης ρομποτικών οχημάτων που παρουσιάζουν μη ολονομικούς περιορισμούς. Στην κατηγορία αυτή, ανήκουν τα συμβατικά αυτοκίνητα, κυρίως, στην περίπτωση του οχήματος με 4-Wheel-Steering, το οποίο μπορεί να στρέψει και τους μπροστινούς και τους πίσω τροχούς.

- 1.2 Συνεισφορά της Διπλωματικής
- 1.3 Διάρθρωση της Διπλωματικής

Αυτόνομη Πλοήγηση

State of the Art

Αρχιτεκτουική Συστήματος

Πειραματικά Αποτελέσματα

Συμπεράσματα και Μελλουτική Εργασία

Παράρτημα Α΄ Τίτλος Παραρτήματος

Write your Appendix content here.

[1]

Βιβλιογραφία

[1] C. J. Hawthorn, K. P. Weber, and R. E. Scholten. "Littrow Configuration Tunable External Cavity Diode Laser with Fixed Direction Output Beam". In: *Review of Scientific Instruments* 72.12 (Dec. 2001), pp. 4477–4479. URL: http://link.aip.org/link/?RSI/72/4477/1.