



Progetto di Robotica Mobile

Giorgio Ubbriaco 209899

Sommario

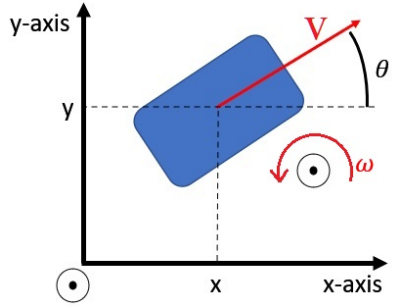
[Modello 3](#_Toc110619412)

[Path Planning 4](#_Toc110619413)

[Obstacles Shape 4](#_Toc110619414)

[Artificial Potential Fields 4](#_Toc110619415)

# Modello



Unicycle Robot Model

dove è la velocità di “guida” (*driving velocity*) mentre è la velocità di sterzata (*steering velocity*).

# Path Planning

## Obstacles Shape

Si ingrandisce ogni ostacolo di 2 unità.

## Artificial Potential Fields