МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

НИЖЕГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ

УНИВЕРСИТЕТ им. Р.Е.АЛЕКСЕЕВА

Институт радиоэлектроники и информационных технологий

Кафедра вычислительные системы и технологии

Лабораторная работа № 1

ОТЧЕТ

по лабораторной работе

по дисциплине

Аппаратное и программное обеспечение роботизированных систем

РУКОВОДИТЕЛЬ:

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Гай В.Е.

СТУДЕНТ:

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Цветков Н.М.

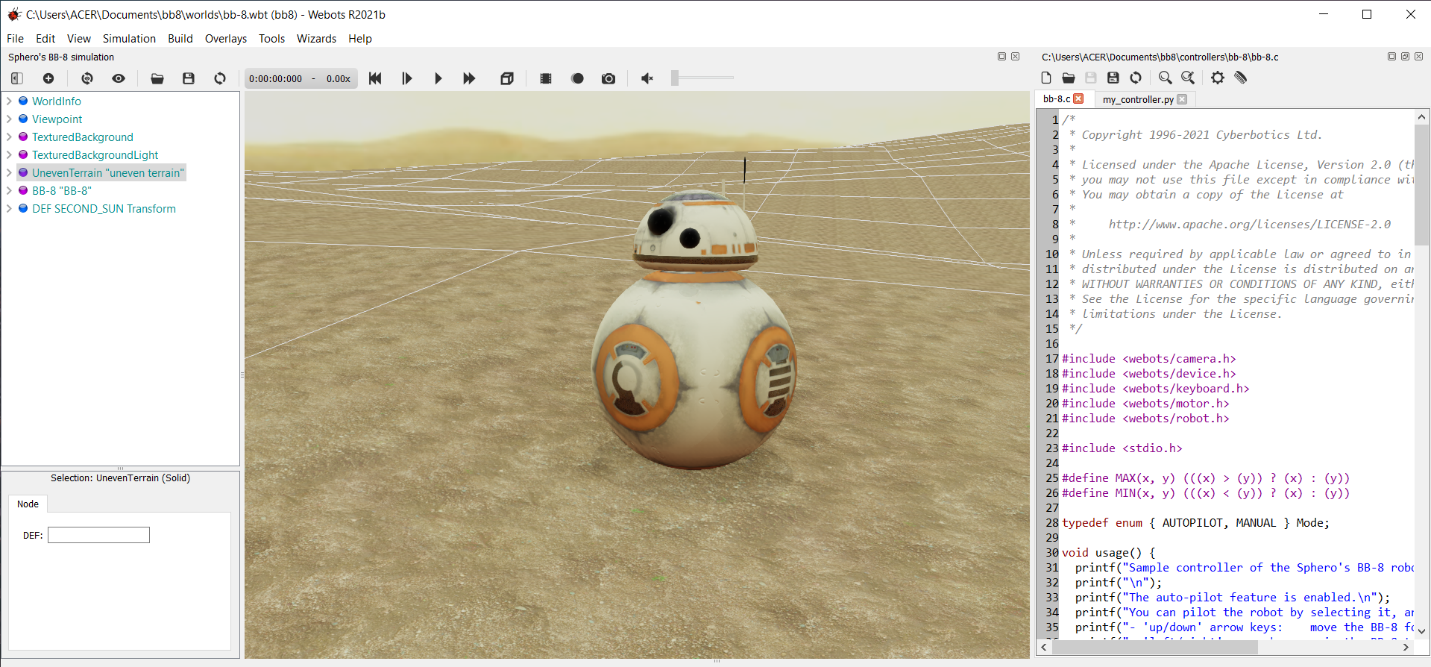
19-В-1

Работа защищена «\_\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

С оценкой \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Нижний Новгород 2021

Вариант №1

Добавляем робота в Webots в соответствии с заданным вариантом

Создаем контроллер, чтобы робот двигался не по прямой.

Код, который добавляем в контроллер:

leftMotor = robot.getDevice('body pitch motor')

rightMotor = robot.getDevice('body yaw motor')

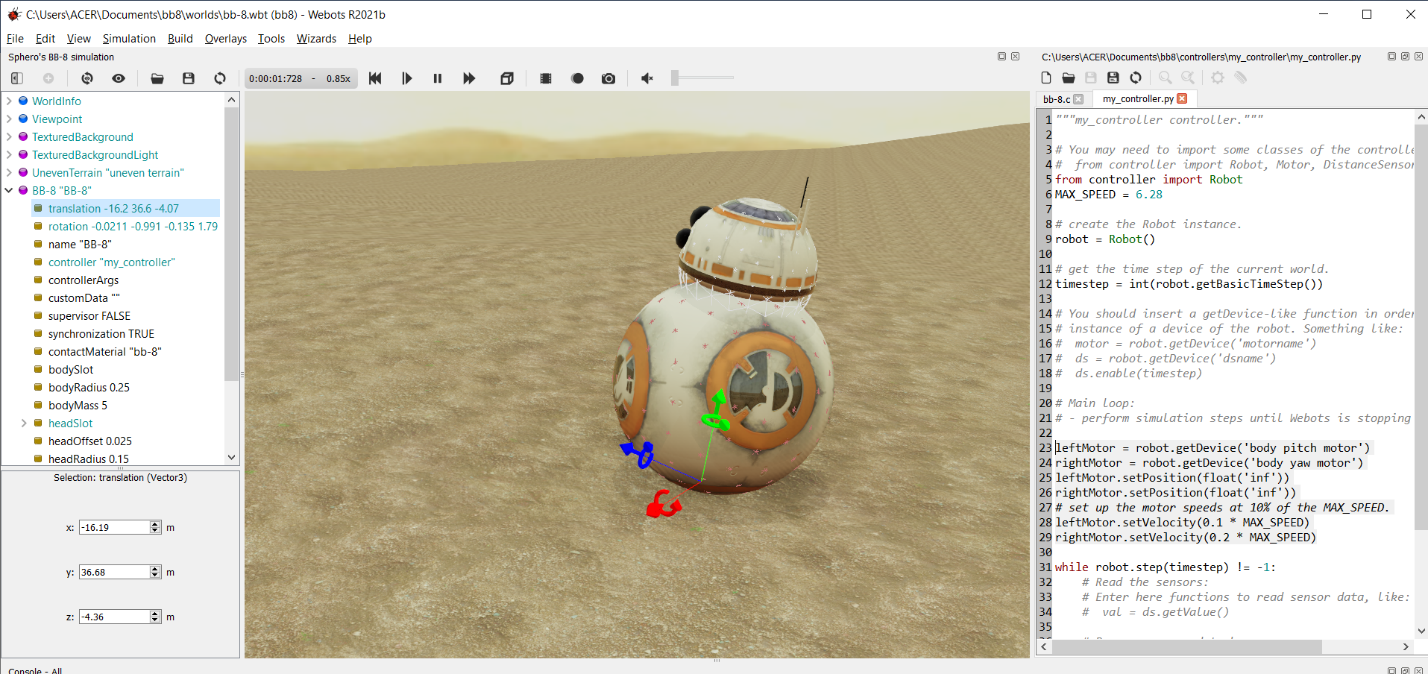
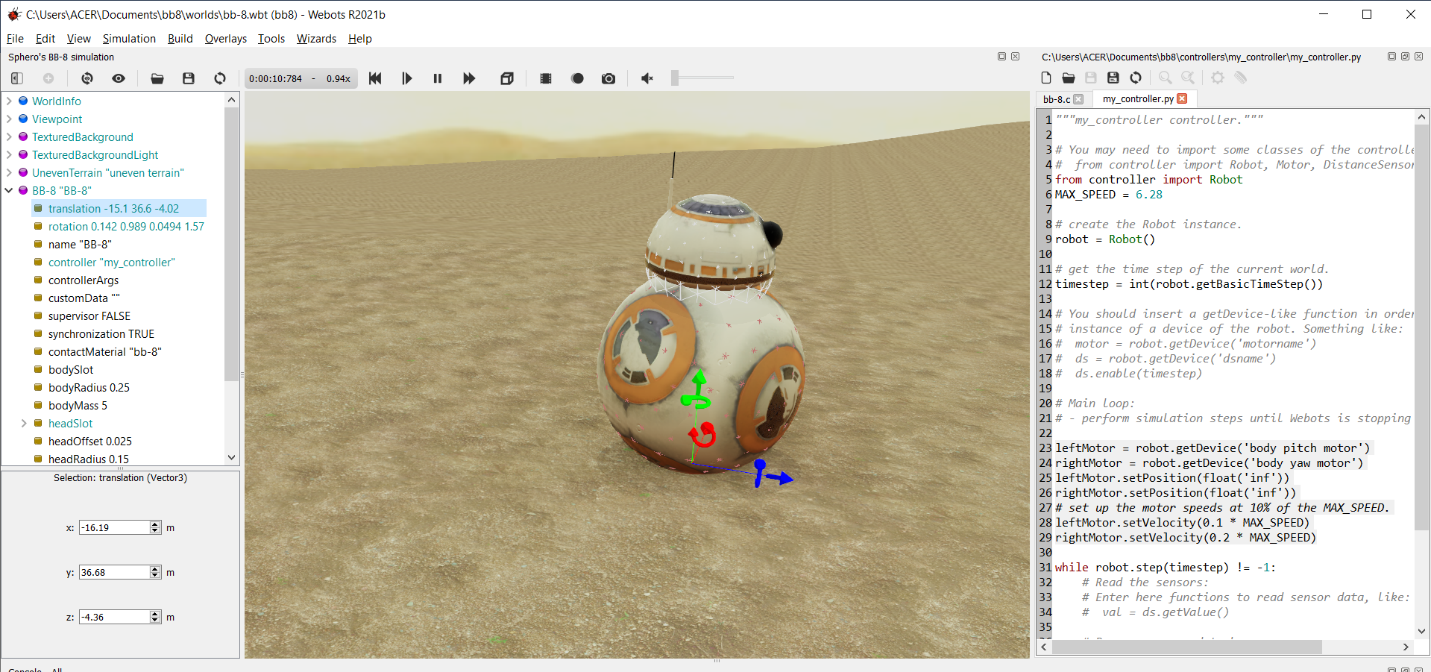
leftMotor.setPosition(float('inf'))

rightMotor.setPosition(float('inf'))

# set up the motor speeds at 10% of the MAX\_SPEED.

leftMotor.setVelocity(0.1 \* MAX\_SPEED)

rightMotor.setVelocity(0.2 \* MAX\_SPEED)



Задача выполнена. Робот едет, как нужно.