

Zapis zadań do pracy inżynierskiej

Karolina Borkowska

14 grudnia 2017

W celu zaimplementowania algorytmu wykrywającego możliwe przekroczenie ograniczeń robota w trakcie wykonywania zadanej trajektorii należy rozpoznać wyżej wymienione ograniczenia. Kolejne kroki zostaną wykonane by zidentyfikować właściwości robota:

- Implementacja komponentu OROCOS, który zastąpi obecny generator trajektorii na czas badań. Będzie on obliczać trapezoidalną trajektorię na podstawie podanych w poleceniu wartości: punktu końcowego, przyspieszenia oraz prędkości maksymalnej.
- Zebranie danych o położeniu stawów do obliczenia uchybu. Przekroczenie wskaźnika jakości, bazującego na uchybie, wskazywać ma wykroczenie poza ograniczenia robota. Zapis i analiza danych powinna odbywać się offline by nie wpływać na pracę regulatora.