

1 Lokalizowanie Robota w Hangarze

Zakładając hangar (graf) z zadania 1, moim zdaniem robot przede wszystkim powinien być wyposażony w sprzęt pozwalający na określenie krawędzi na której się znajduje. Co za tym idzie, musi być w stanie określić dystans do jej końców.

Dzięki temu, chcąc wysłać robota z punktu A do B, możemy zastosować algorytm np. Dijkstry lub A*, do wyznaczenia najbardziej optymalnej trasy.

Oczywiście należy pamiętać o uwzględnieniu czynników trzecich (np. przeszkód). Mogą się przydać kamery pozwalające na ominięcie prostych do wykrycia przeszkód jak porozrzucane kartony na trasie robota.