

ΠΛΗ 513
Αυτονομοι Πρακτορες 23/12/2017
Προταση Εργασιας
Χασαπας Κων/νος AM:2012030135
chasapaskwstas@gmail.com

Στην εργασία εξαμηνου σκεφτηκα να ασχοληθω με το περιβαλλον του gazebo-ros.

Η ιδέα μου είναι να τελειοποιήσω το βασικό μοντέλο quadcopter που ξεκίνησα να φτιάχνω στο 3^ο εργαστήριο(σας έχω στείλει και αυτή την προσπάθεια)

Έτσι ώστε :

- Αρχικά να γίνει πιο ρεαλιστικό χρησιμοποιώντας και τα meshes.
- Να μπορεί να κινηθεί από το πληκτρολόγιο ή από το τερματικό με βασικές κινήσεις(Πάνω-κάτω-αριστερά-δεξιά)
- Να μπορεί να εκτελέσει μια κίνηση από μόνο του ,προκαθορισμένη
- Μια ιδέα είναι να μπορεί να αποφυγει και αντικείμενα που συναντά.Αλλά δεν ξέρω κατά πόσο είναι εφικτό κάτι τέτοιο όταν θα βρίσκεται στον αέρα ή πρέπει να το κάνει όταν είναι ακόμα στο έδαφος

Στην ιδέα αυτή μπορούν να χρησιμοποιηθούν όλα όσα μάθαμε και στο 4^ο εργαστήριο

Apply force, Plugins, Sensor Noise Model, Occupied event

Και φυσικά ο,τι άλλο μπορείτε να μου προτείνετε εσείς να συμπληρώσω ή να αλλάξω.Θεώρησα πως έχω κατονοήσει σε ικανοποιητικό βαθμό τις λειτουργίες του gazebo και μου φαίνεται σχετικά πιο οικείο, γι αυτό και θα το προτιμούσα.