|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| C:\Users\mohammad\Downloads\image(1).png | به نام خدا | C:\Users\mohammad\Pictures\amirkabirLogo.png |
| **دانشگاه صنعتی امیرکبیر**  **دانشکده‌ مهندسی کامپیوتر**  **اصول علم ربات**  **پروژه پایانی** | | |

|  |  |
| --- | --- |
| محسن حسینی – امیر فضل اله ئی | نام و نام خانوادگی |
| 9731016 - 9722032 | شماره‌ دانشجویی |
| 10/04/1401 | تاریخ ارسال گزارش |

­

**فهرست گزارش سوالات** (لطفاً پس از تکمیل گزارش، این فهرست را به­روز کنید.)

[سناریو 1 3](#_Toc107508209)

[سناریو 2 3](#_Toc107508210)

[سناریو 3 3](#_Toc107508211)

# سناریو 1

الف) دستورات را طبق آنچه در دستور کار آمده بود، انجام دادم و نقشه بدست آمده ضمیمه شده است.

ب) در این بخش برای پیمایش دنیای جدید از الگوریتم دنبال کردن دیوار که در تمرین 3 نوشته بودم استفاده کردم. علاوه بر لانچ فایل قبلی، نیاز به یک لانچ فایل جدید برای اجرای SLAM داریم. داخل فایل لانچ mapping.launch مقادیر کنترلی را از حالت پیش فرض خارج کرده و آنها را بهینه کرده ام.

در فایل ضمیمه شده 4 نقشه وجود دارد که با افزایش شماره، دقت آنها بالا رفته است.

# سناریو 2

# سناریو 3