

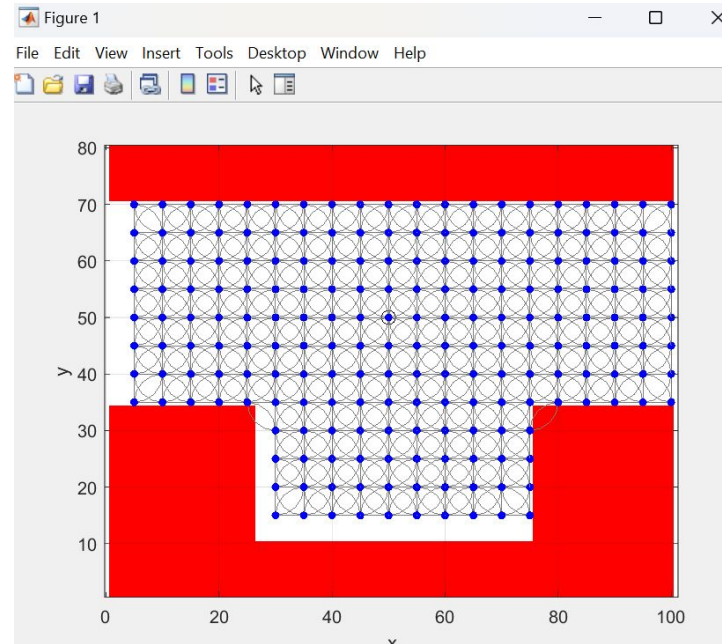
Final presentation

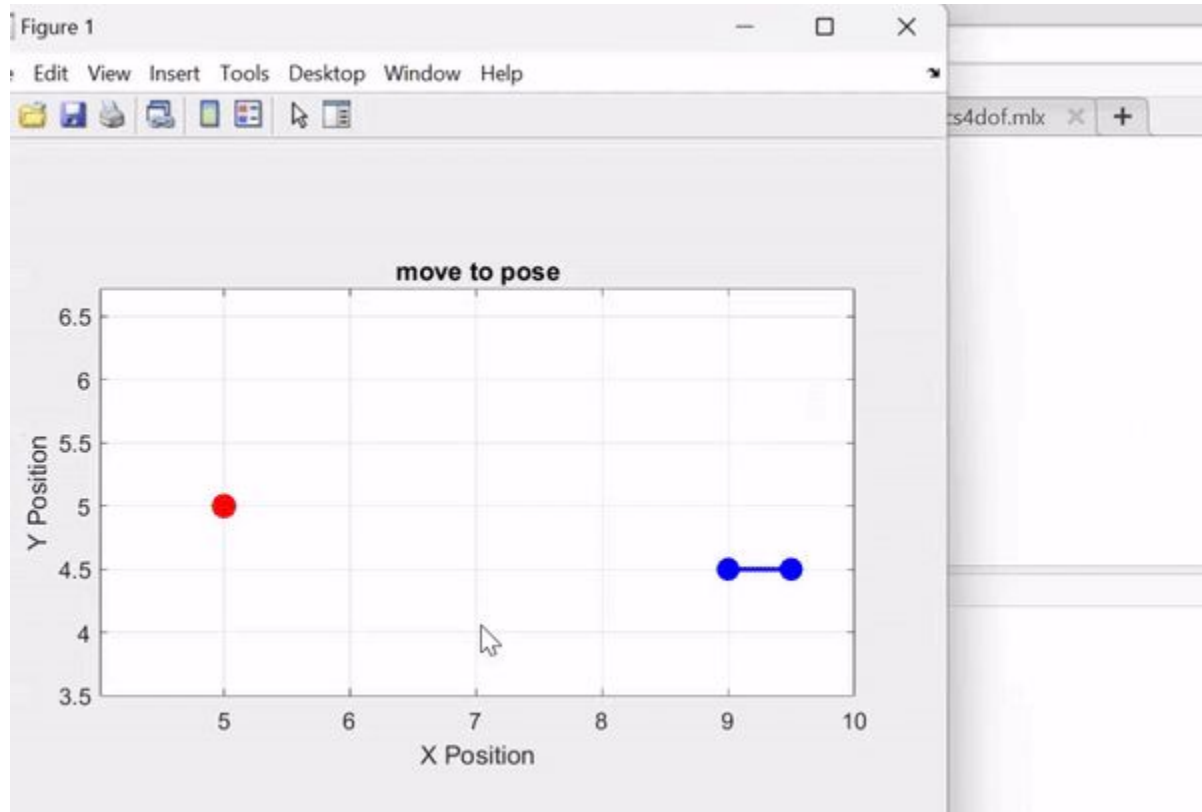
gruppe 1 security robot

Robot dimensjoner	100%
Matlab simulering av arm	100%
Kontroll strategi: move to pose	100%
Navigasjon: lattice planner	100%
Lokalisering strategi: kalman filter	100%
DH-parameter med transformasjon fra endoeffekter	50%
Mobilplattform modellskisse m/ variable	100%
Kinematisk ligning for mobilplattform	50%
Demonstrasjon av differensiall og inverse kinematikk (armen)	50%
Eksempel av bevegelses plan (armen)	50%
Simuler mobilplattform på matlab	100%
Vis bevegelsesplanlegging gjennom relevante posisjoner (armen)	50%
Simulering av kontroll strategi	100%
URDF modellen (ROS)	50%
Demonstrer kontroll av armen (ROS)	0%
Demonstrer kontroll av mobilplattform (ROS)	0%

svar til tilbakemeldingene

- på D* var tregt pga den må resete kartet etter hver gang
- svar: har byttet til lattice planer





så langt på ROS...

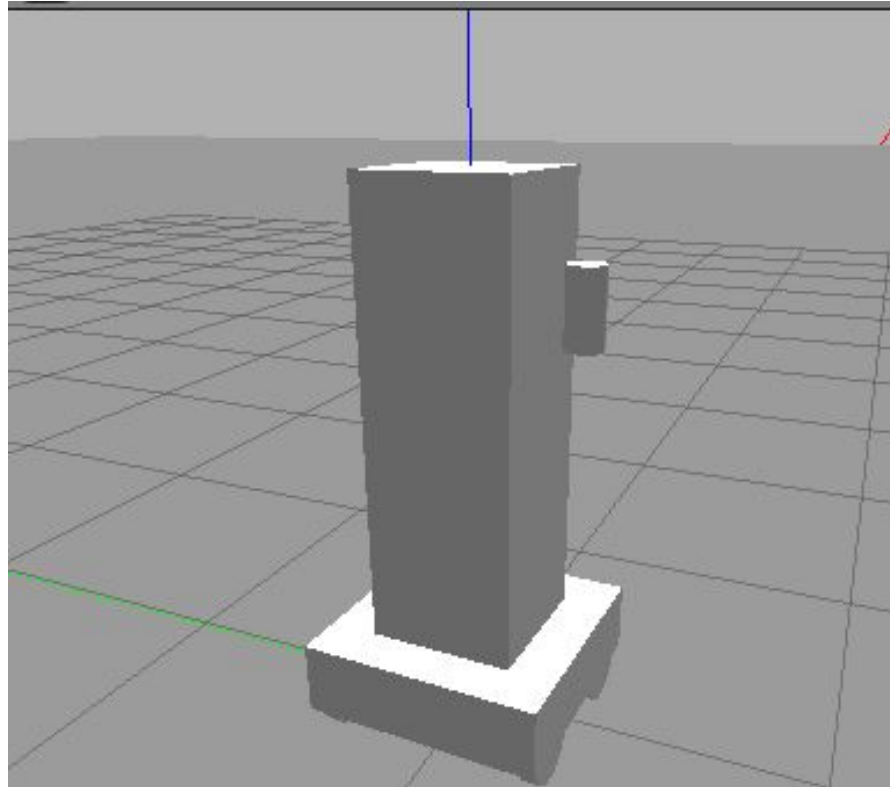
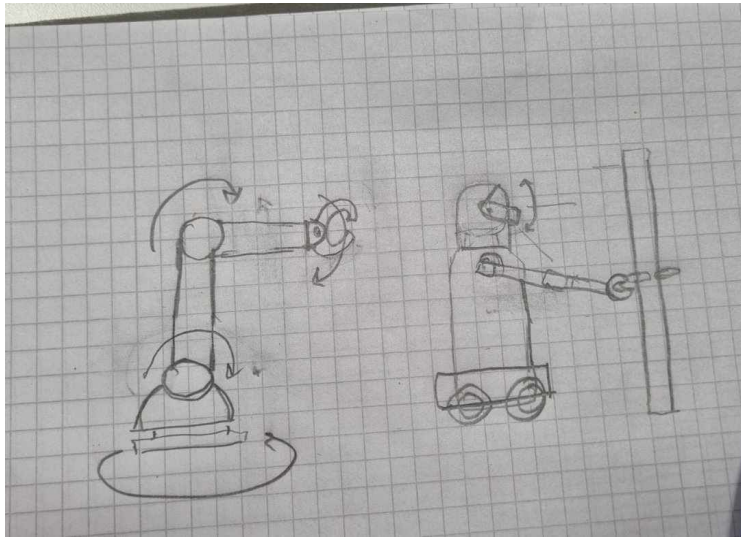
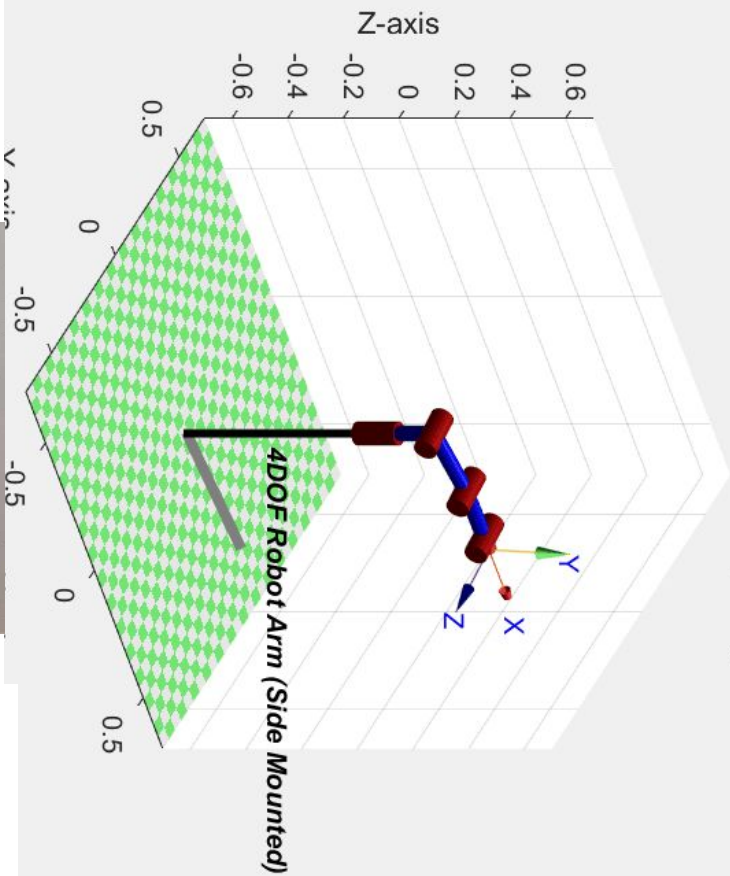
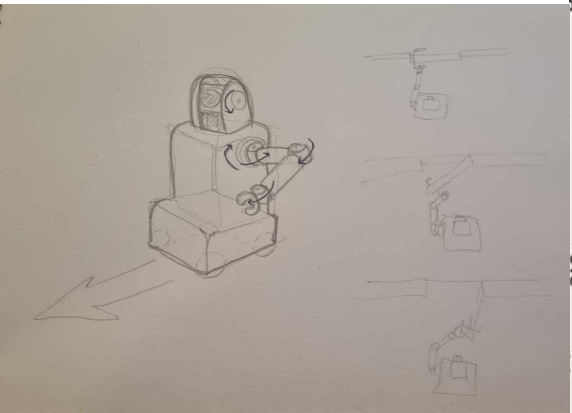


Figure 1

4DOF Robot Arm Movement - Door Opening Simulation

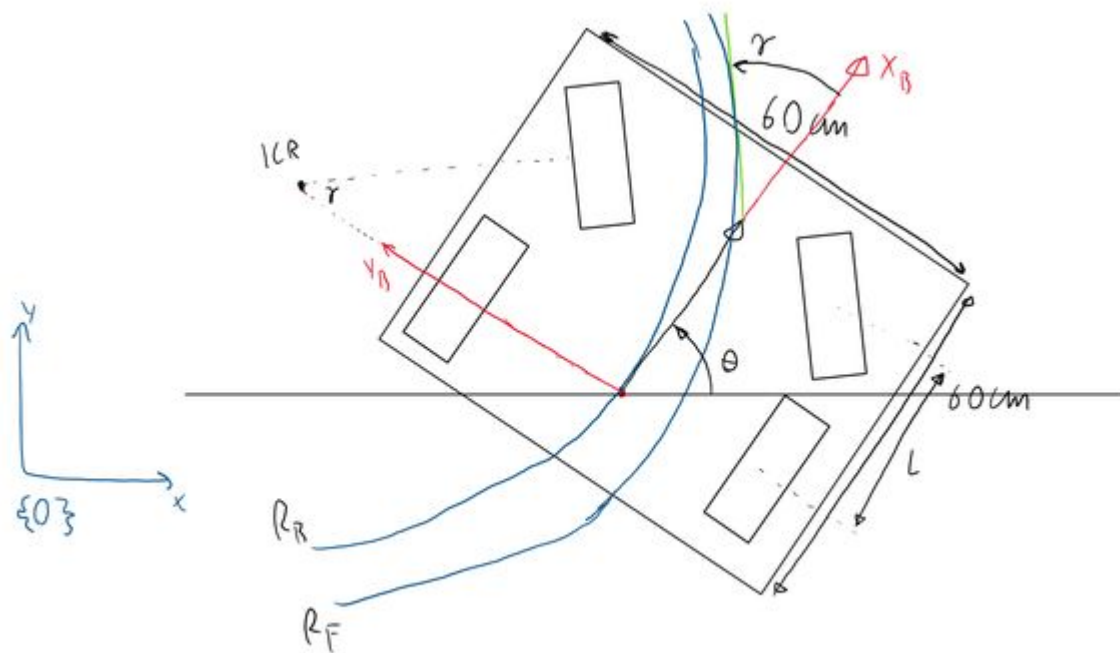


bevegelse på armen når den åpner
dør imot seg



j	theta	d	a	alpha	offset
1	q1	0.2	0	1.5708	0
2	q2	0	0.25	0	0
3	q3	0	0.2	0	0
4	q4	0	0.05	0	0

Skisse av den mobile basen



Simulering av mobil base

