KAUNO TECHNOLOGIJOS UNIVERSITETAS

INFORMATIKOS FAKULTETAS

T125B114

ROBOTŲ PROGRAMAMVIMO TECHNOLOGIJOS

Projektinio darbo ataskaita

**Atliko:**

**Tomas Kašelynas IFF-7/5**

**Giedrius Rastauskas IFF-7/12**

**Lukas Žaromskis IFF-7/5**

**Priėmė:**

**Doc. Brūzgienė Rasa**

**Doc. Adomkus Tomas**

KAUNAS 2020

Turinys

[Užduotis 3](#_Toc58146812)

[Užduoties analizė 3](#_Toc58146813)

[Roboto aprašymas 3](#_Toc58146814)

[Roboto valdymo architektūra 3](#_Toc58146815)

[Roboto valdymo algoritmas 3](#_Toc58146816)

[Roboto modeliavimo rezultatai 3](#_Toc58146817)

[Roboto valdymo programa 3](#_Toc58146818)

[Roboto valdymo eksperimentinis tyrimas 3](#_Toc58146819)

[Išvados 3](#_Toc58146820)

[Naudota literatūra 3](#_Toc58146821)

# Užduotis

Robotas važiuoja link labirinto pradžios. Aptikęs kliūtis, jas apvažiuoja BUG0 algoritmu. Labirintą įveikia pagal dešinės rankos taisyklę. Toliau važiuoja link pabaigos taško ir kliūtis apvažiuoja ??? algoritmu.

# Užduoties analizė

# Roboto aprašymas

# Roboto valdymo architektūra

# Roboto valdymo algoritmas

# Roboto modeliavimo rezultatai

# Roboto valdymo programa

# Roboto valdymo eksperimentinis tyrimas

# Išvados

# Naudota literatūra