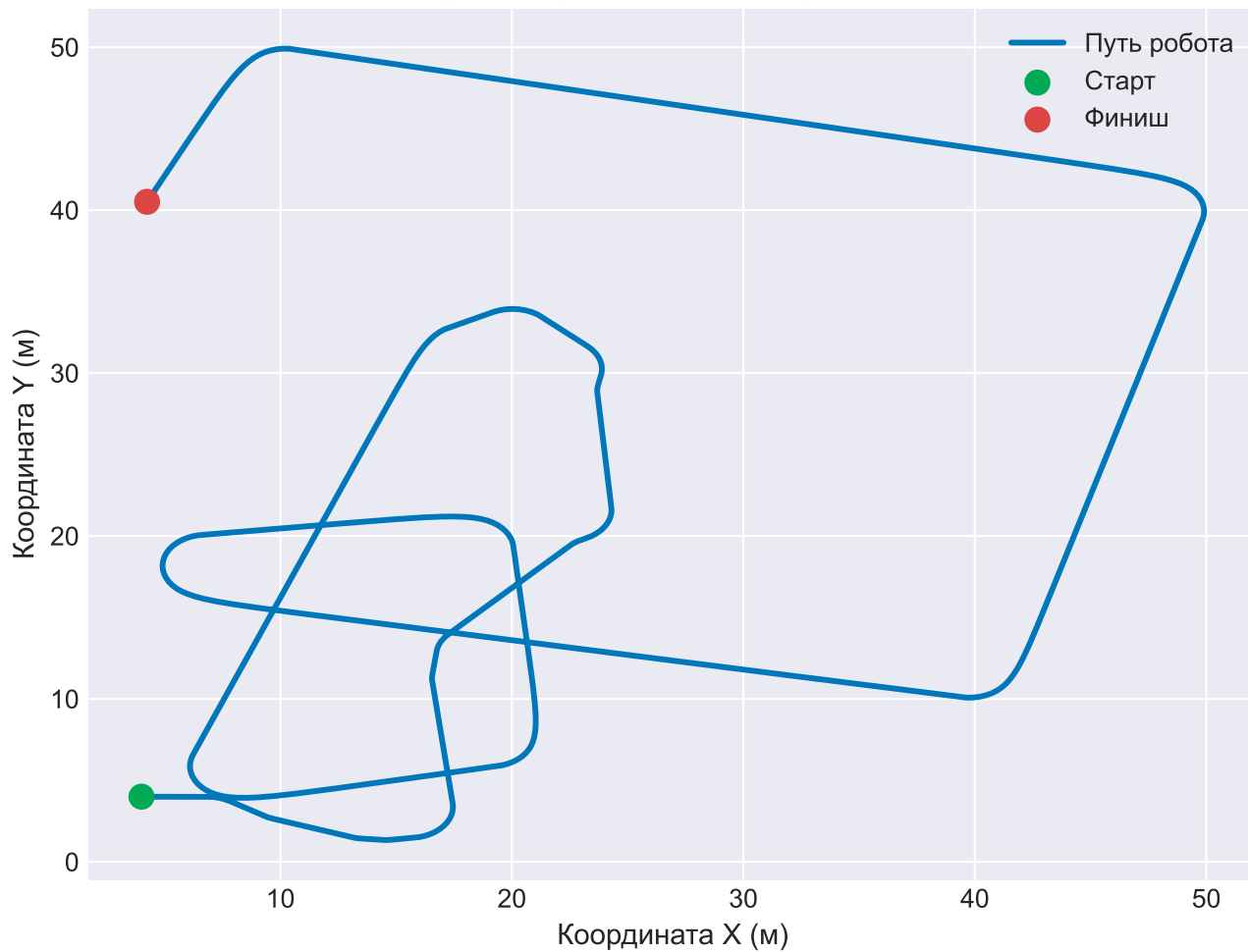
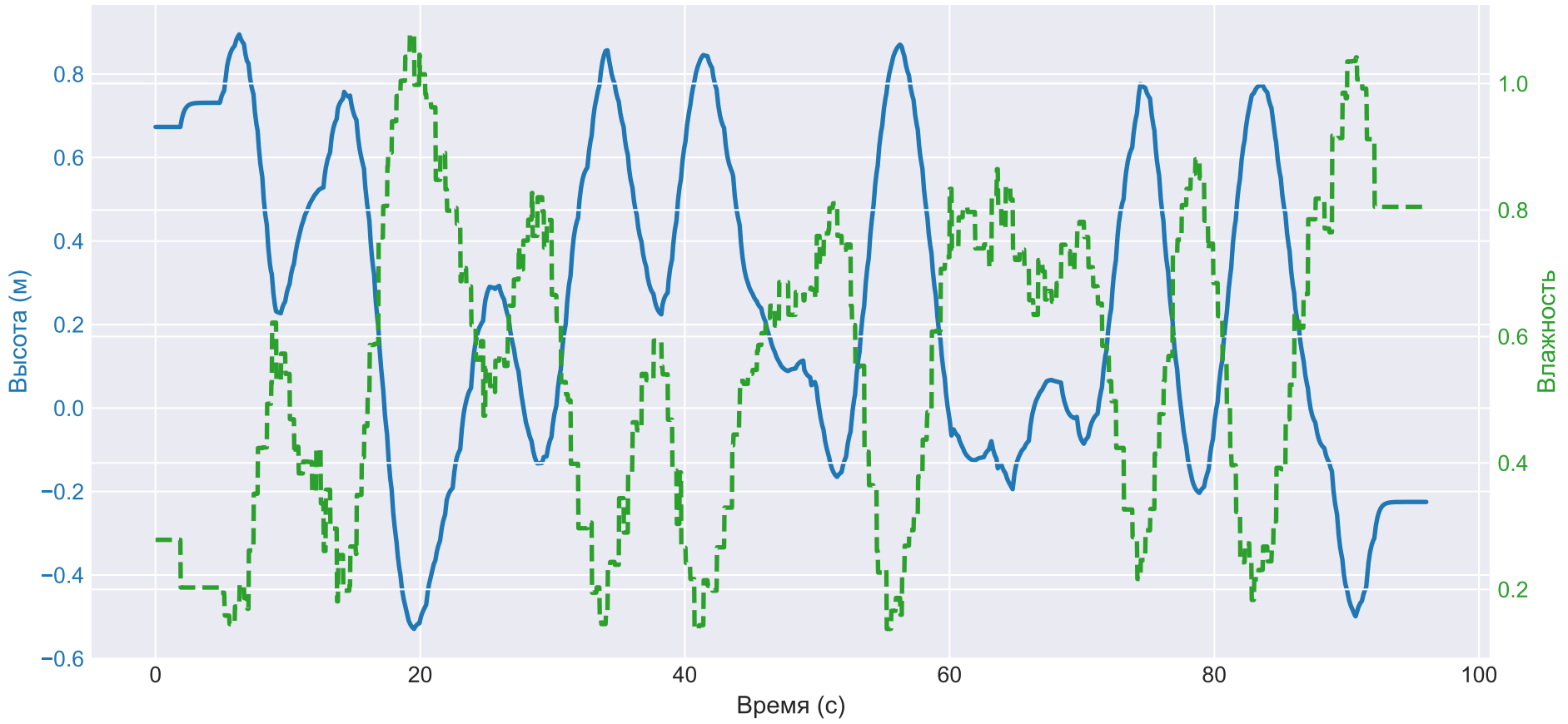


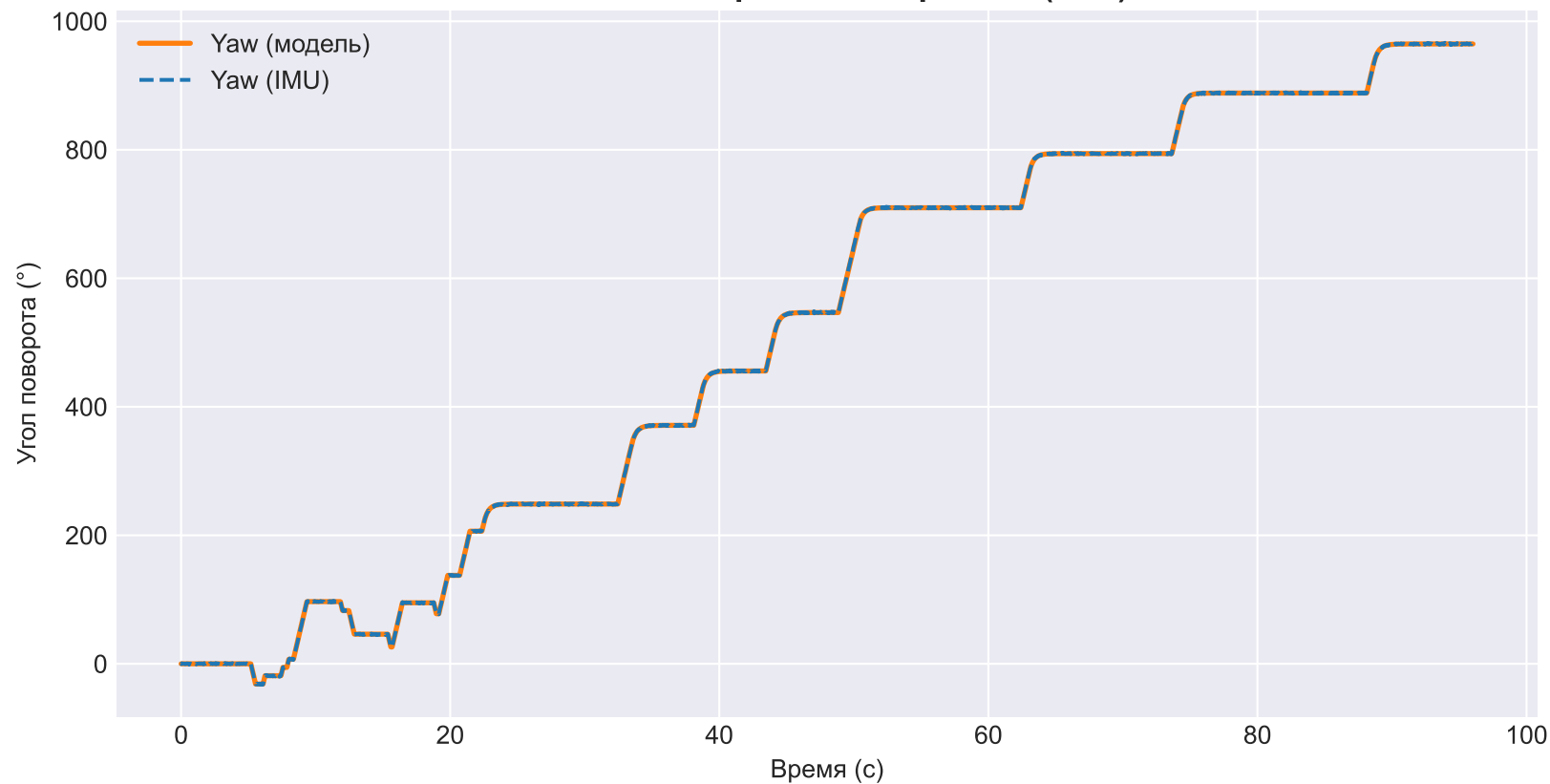
Траектория движения робота



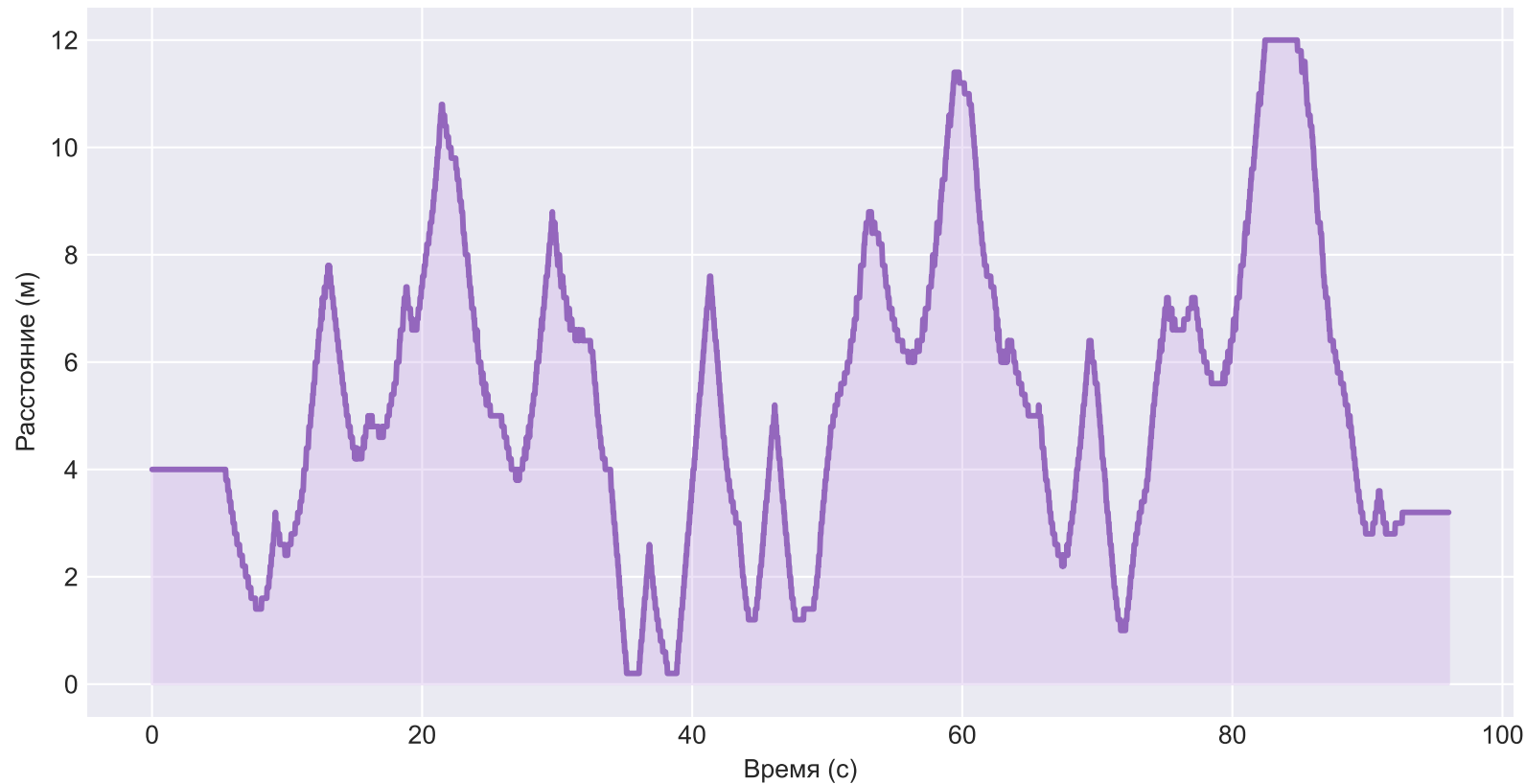
Изменения высоты и влажности почвы



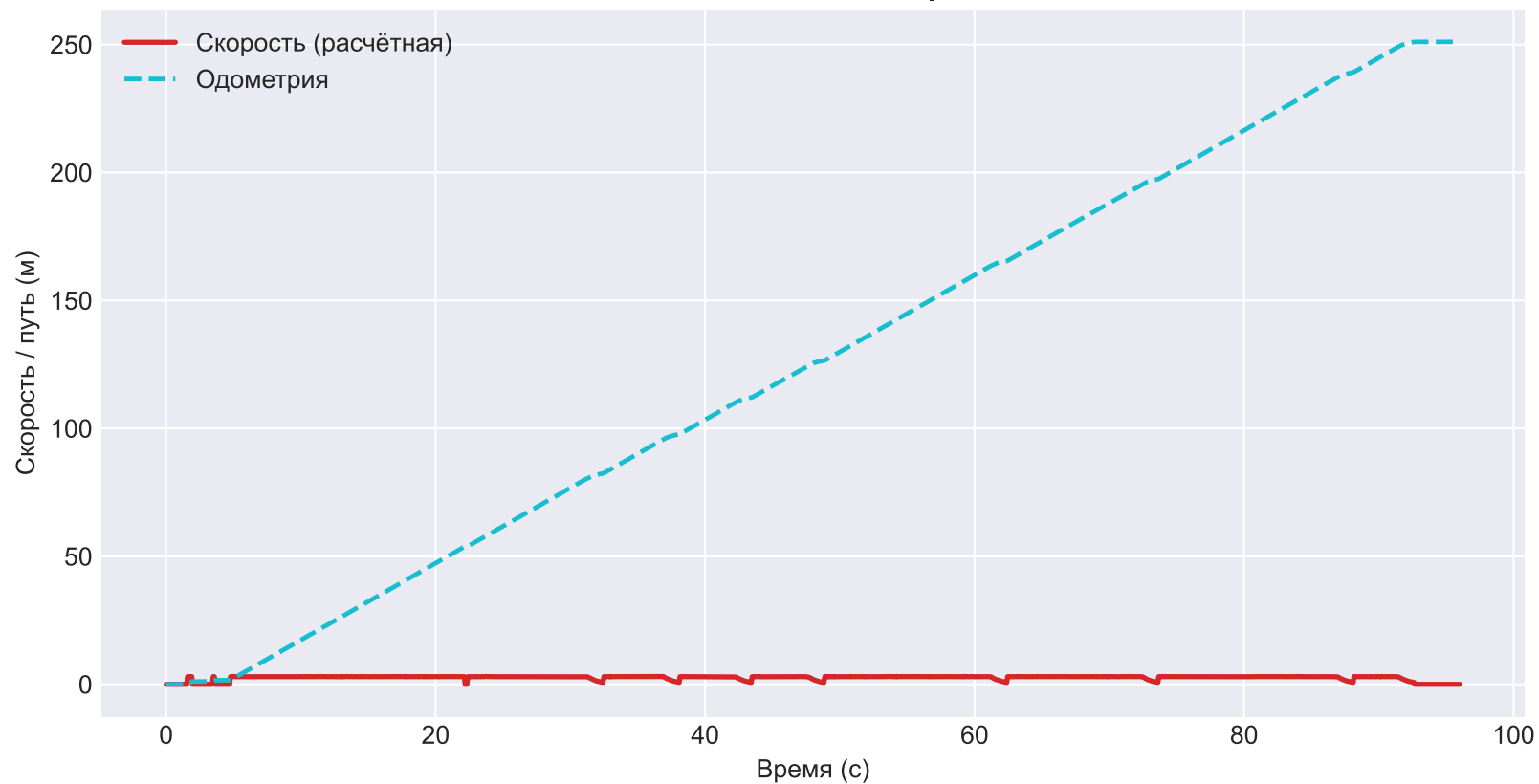
Изменение ориентации робота (Yaw)



Минимальная дистанция до препятствий (LIDAR)



Динамика движения робота



☐ Сводка данных симуляции

Всего записей: 3119

Время моделирования: 96.0 с

Пройденный путь (по одометрии): 251.06 м

Средняя влажность: 0.552

Средняя высота: 0.25 м

Мин. дистанция до препятствий: 0.20 м