

ЗАВДАННЯ ДЛЯ САМОСТІЙНОЇ РОБОТИ

з дисципліни «МОБІЛЬНІ РОБОТИ»

Викладач – Михайлов Є.П.

№	Назва тем для самостійного дослідження	Кількість годин
1	Виконати розрахунок траєкторії переміщення мобільних роботів з диференціальним приводом та типу трицикл.	10
2	Виконати розрахунок траєкторії переміщення мобільних роботів за допомогою засобів одометрії.	10
3	Виконати розрахунок положення та траєкторії переміщення за допомогою лазерних датчиків.	10
4	Виконати розрахунок положення об'єктів за допомогою відеокамер.	5
5	Розрахувати засоби переміщення візка мобільного робота за допомогою регульованих приводів постійного струму.	10
6	Створити програму переміщення окремих компонент мобільного робота на основі програмного комплексу MINDSTOPRMS NXT .	10
7	Створити програму переміщення окремих компонент мобільного робота на основі програмної середовища LabVIEW.	10
8	Створити програму для системи позиціонування візка та захоплюючого пристрою мобільного робота.	10
Разом		75