

Тема: Алгоритм автоматического управления летательным аппаратом.

Затекстовая ссылка:

В области робототехники ведётся много исследований [1].

1. Siegwart Roland. Introduction to Autonomous Mobile Robots / Roland Siegwart, Illah Reza Nourbakhsh, Davide Scaramuzza . – Second Edition. – The MIT Press, 2011. – 472 p

Подстрочная ссылка:

При планировании пути, важным вопросом является безопасность, чтобы робот достиг места назначения без столкновений с окружающими препятствиями. Поэтому при разработке системы управления важно планировать движения ЛА с учетом обхода препятствий. В разных областях были предложены различные алгоритмы обхода препятствий¹.

¹ Pandey, Dr. Anish. Mobile Robot Navigation and Obstacle Avoidance Techniques: A Review // International Robotics & Automation Journal. – 2017. – V. 2. – P. 96-105.

Внутритекстовая ссылка:

Одним из популярных методов планирования пути является метод потенциального поля (Jia, Q., Wang, X. An improved potential field method for path planning. In Control and Decision Conference (CCDC), 2010. – P. 2265-2270). С помощью данного метода, робот может пройти заданный маршрут, при этом не зная модель окружающей среды.

Иллюстрация:

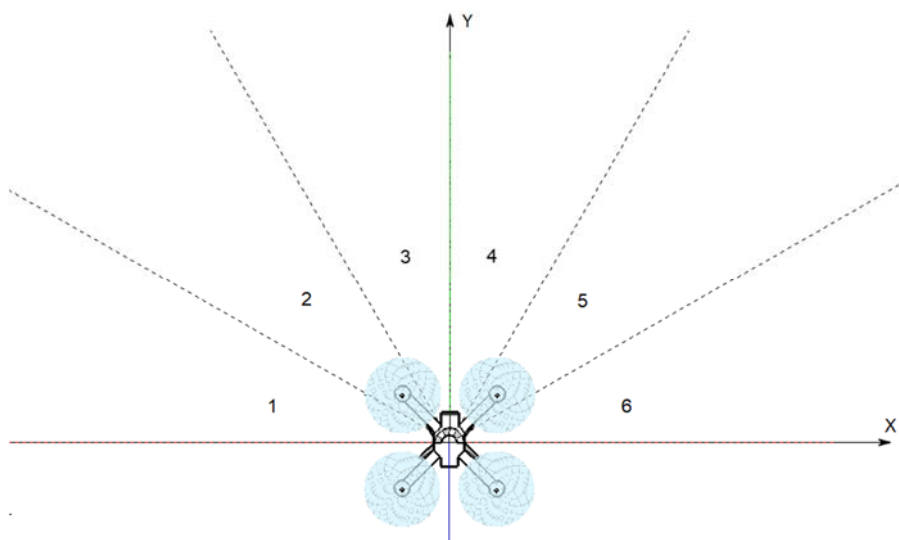


Рисунок 1 - Схема расположение датчиков