

## Filmy - robot Ragno

Wpisany przez Dominik

niedziela, 30 stycznia 2011 23:17 - Poprawiony poniedziałek, 31 stycznia 2011 12:43

---

Kroczenie robota oparte zostało jego strukturę kinematyczną. Wzorce ruchu zostały sparametryzowane, dzięki czemu istnieje możliwość zmiany szybkości chodu, jego typu oraz wysokości na jakiej porusza się platforma robota.

[Pobierz 9MB \(kroczenie\)](#)

[Pobierz 7MB \(gimnastyka\)](#)

Wzorce ruchu zostały sparametryzowane. Dzięki temu zyskano możliwość kroczenia po skosie, łuku, z różną długością kroku, itp. Przykład na filmiku.

[Pobierz 5,5MB \(kroczenie - zmienione parametry ruchu\)](#)

Ruch pięciopodporowy - wolny ale ma swoje zalety. Na filmiku ciekawa realizacja.

[Pobierz 11MB \(kroczenie - ruch pięciopodporowy\)](#)

Ruch pięciopodporowy - tradycyjna realizacja.

[Pobierz 4MB](#) i [kroczenie do przodu z jednoczesnym obrotem \(4MB\)](#)

## Dopasowanie do kształtu terenu

Robot ma możliwość dopasowania ustawienia platformy w zależności od nachylenia terenu. Przykład na filmiku

[Pobierz 7,5MB \(dynamiczne dopasowanie do kształtu terenu\)](#)

## Nowe możliwości

Wyznaczenie optymalizacja wzorców ruchu metodą ewolucyjną

## Filmy - robot Ragno

Wpisany przez Dominik

niedziela, 30 stycznia 2011 23:17 - Poprawiony poniedziałek, 31 stycznia 2011 12:43

---

[Pobierz 3,1MB \(film z konferencji IROS2008\)](#)

[Pobierz 15,8MB \(Sterowanie robotem przy użyciu gamepada\)](#)

[Pobierz 6.6MB](#) - wykorzystanie wzorców ruchu uzyskanych w wyniku algorytmu ewolucyjnego do szybkiego pokonywania powierzchni płaskich np. chodnika.