



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 11

Systemy percepcji robotów z zastosowaniami
Czujniki bezwładnościowe

Bogdan Kreczmer

KCiR, W12, PWr

Zawartość wykładu

- ▶ akcelerometry i inklinometry
 - ▶ zasada działania, typy czujników
 - ▶ przykładowe rozwiązania konstrukcje
 - ▶ przykładowe czujniki dostępne na rynku
- ▶ żyroskopy
 - ▶ zasada działania, typy czujników
 - ▶ przykładowe rozwiązania konstrukcje
 - ▶ przykładowe czujniki dostępne na rynku
- ▶ wykorzystanie pomiarów z czujników inercyjnych
 - ▶ pomiar bezpośredni i pośredni
 - ▶ skąd się bierze dryf
- ▶ test