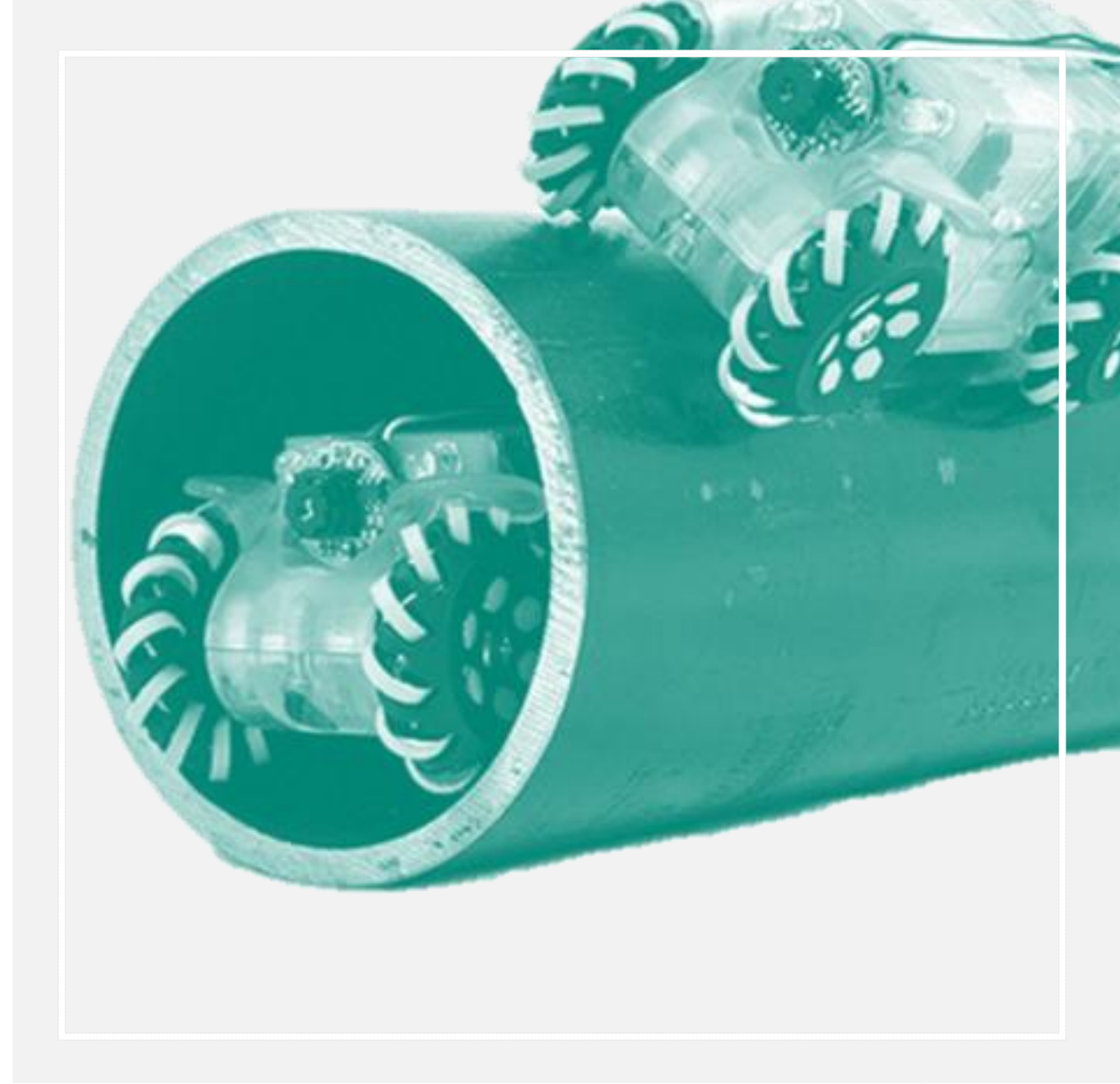
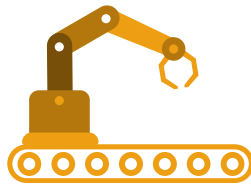




ربات هدف یاب مغناطیسی



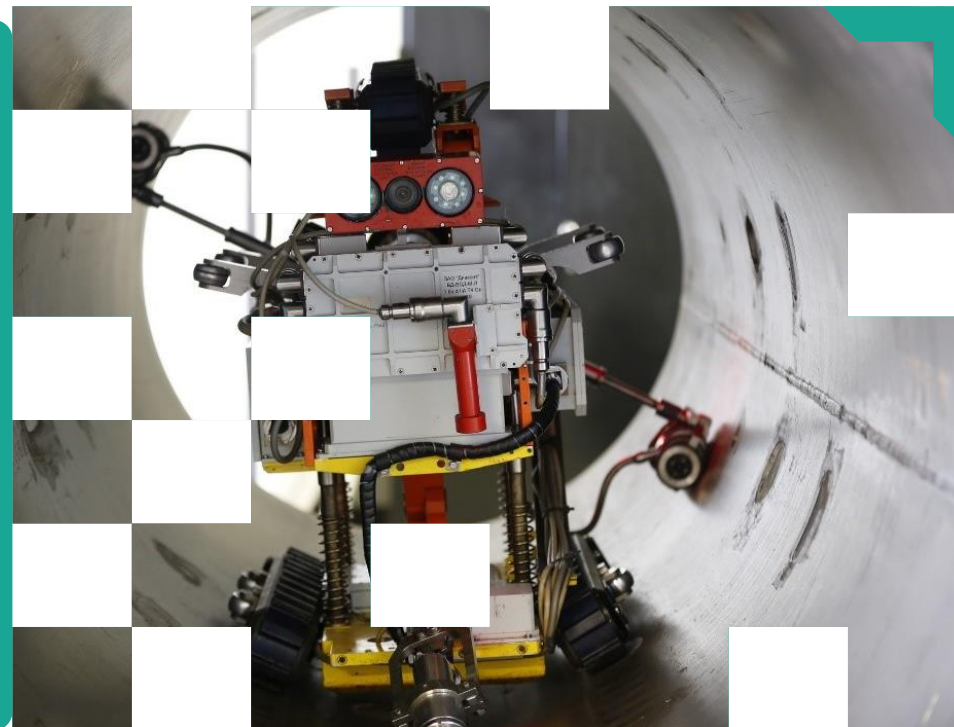
تشریح و تعریف مسئله

❖ هدف

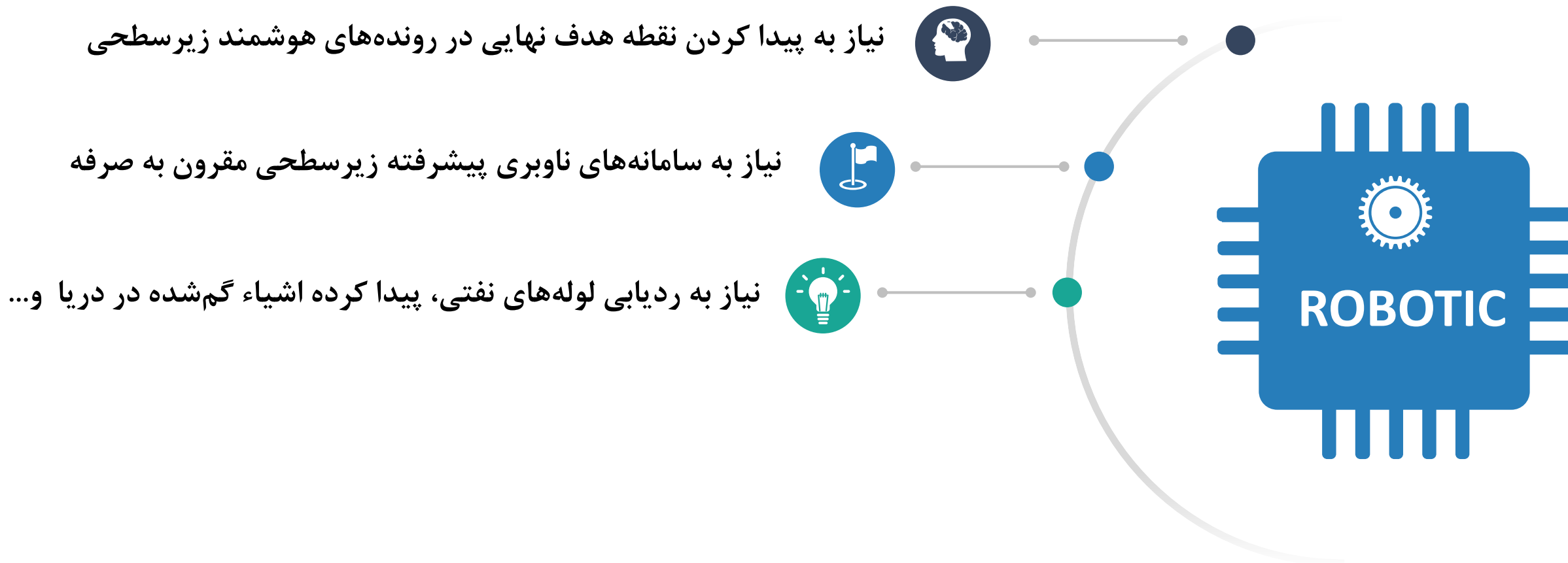
ساخت ربات هدف‌یابی رونده زیرسطحی بدون سرنشین به کمک سنسور مغناطیسی

❖ مشکلات

هدف‌یابی در شناورهای فاقد ردیاب آکوستیکی



چرایی و دلیل مسئله



الزامات فنی

دقت هدف یابی جداگانه
برای هر سنسور در مواجهه با هر هدف

. دقت مورد انتظار برای پیدا کردن هدف فاصله کمتر
از ۱۰ متر

سنسور قابل دسترس

انتخاب سنسور بر اساس موجودی بازار