

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



СВИДЕТЕЛЬСТВО

о государственной регистрации программы для ЭВМ

№ 2013613682

Программа для управления роботом-бабочкой
«Butterfly controller»

Правообладатель(ли): *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики» (RU)*

Автор(ы): *Суров Максим Олегович (RU), Пыркин Антон Александрович (RU), Бобцов Алексей Алексеевич (RU)*

Заявка № 2013611597

Дата поступления 07 марта 2013 г.

Зарегистрировано в Реестре программ для ЭВМ
15 апреля 2013 г.

Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'B.P. Simonov', is written over a light blue background.

Б.П. Симонов





ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

ГОСУДАРСТВЕННАЯ РЕГИСТРАЦИЯ ПРОГРАММЫ ДЛЯ ЭВМ

Номер регистрации (свидетельства):
2013613682

Дата регистрации: 15.04.2013

Номер и дата поступления заявки:
2013611597 07.03.2013

Дата публикации: 20.06.2013

Авторы:

Суров Максим Олегович (RU);

Пыркин Антон Александрович (RU);

Бобцов Алексей Алексеевич (RU)

Правообладатель:

федеральное государственное бюджетное

образовательное учреждение высшего

профессионального образования

«Санкт-Петербургский национальный

исследовательский университет информационных

технологий, механики и оптики» (RU)

Название программы для ЭВМ:

Программа для управления роботом-бабочкой «Butterfly controller»

Реферат:

Основная задача программы - экспериментальные исследования алгоритмов траекторного управления и планирование траекторий робота-бабочки. Функции программы: расчёт и стабилизация рассчитанной траектории неполноприводного движения робота. Программа реализует следующие функции: расчёт траектории движения по заданным начальным условиям; расчёт параметров регулятора; расчёт управляющих значений; стабилизация спланированной траектории. Данные функции программы позволяют удерживать рассчитанную траекторию движения робота. Программа позволяет рассчитывать и стабилизировать различные траектории движения в соответствии с входными данными, определяющими параметры траектории.

Язык программирования: Matlab (7.0 и выше)

Объем программы для ЭВМ: 11,76 Кб