

Simulationsmodell:

Inputdaten: X/Y Koordinaten und Kantenlänge des Kastens des Adaptive Tracking

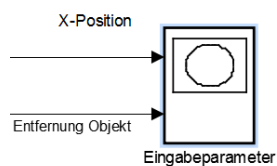
Um das System in Betrieb zu nehmen und erste Simulationsergebnisse zu erhalten gehen Sie bitte wie folgt vor.

1. Starten Sie Matlab 2013b
2. Öffnen Sie die Datei „SteuerungScitos_4_2
3. Stellen Sie folgende Eingangsparameter ein:
 - a. Kantenlaenge - Breite des Adaptive Tracking Rahmens
 - b. SwMax - Schwellwert für zu Nah → Wegfahren
 - c. SwMin - Schwellwert für zu weit entfernt → Hinfahren
 - d. BildBreite - Auflösung des Kamerabildes (Bsp 640x480 → 640)
 - e. XPos - Eckpunkt des Adaptive Tracking Rahmens
4. Starten der Simulation über den Play Button

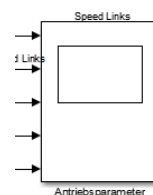


5. Analysieren der Simulationsergebnisse

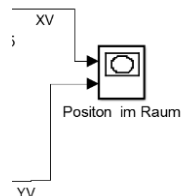
- a. X/Y Plot - Eingabeparamter → Darstellung von Zpos & Xpos Person



- b. Scope – Antriebsparameter → Darstellung der Motordrehzahlen und Drehrichtungen



- c. X/Y Plot – Position im Raum → Darstellung der Verfahrbewegung des Scitos im Raum



VM:

Verweis auf Dokumentation der Gruppe 3 Nill/Kärcher