

*Arduino, zdalne sterowanie,
kontrola trajektorii ruchu,
napęd elektryczny*

Ramuald HATOUKA, Marcin KAMIŃSKI*

ZASTOSOWANIE MODUŁU ARDUINO W UKŁADZIE ZDALNEGO STEROWANIA ROBOTEM MOBILNYM

Celem opisanego projektu było wykonanie pojazdu zdalnie sterowanego, wykorzystującego elektryczny napęd gąsienicowy. Jednym z najistotniejszych założeń było zastosowanie taniego układu programowalnego, dla którego kod może być implementowany za pomocą języka wysokiego poziomu. W związku z tym część elektroniczną pojazdu, dotyczącą sterowania napędem elektrycznym oraz transmisją danych zbudowano wykorzystując moduł Arduino. Sterowanie wyżej wymienionym pojazdem dotyczyło trajektorii ruchu wykonanego modelu oraz platformy wykonawczej zamieszczonej na pokładzie.

APPLICATION OF ARDUINO IN REMOTE CONTROL SYSTEM OF MOBILE ROBOT

The main goal of described project was realization of a remote-controlled vehicle (track drive robot). One of the most important assumption was application of cheap programmable board that can be coded using high level language. Accordingly, the supervisor unit is based on Arduino platform. In made robot, the trajectory of whole machine and executive platform are controlled.

* Politechnika Wroclawska, Instytut Maszyn, Napędów i Pomiarów Elektrycznych, ul. Smoluchowskiego 19, 50-372 Wrocław, e-mail: romus.mail@yandex.ru, marcin.kaminski@pwr.edu.pl