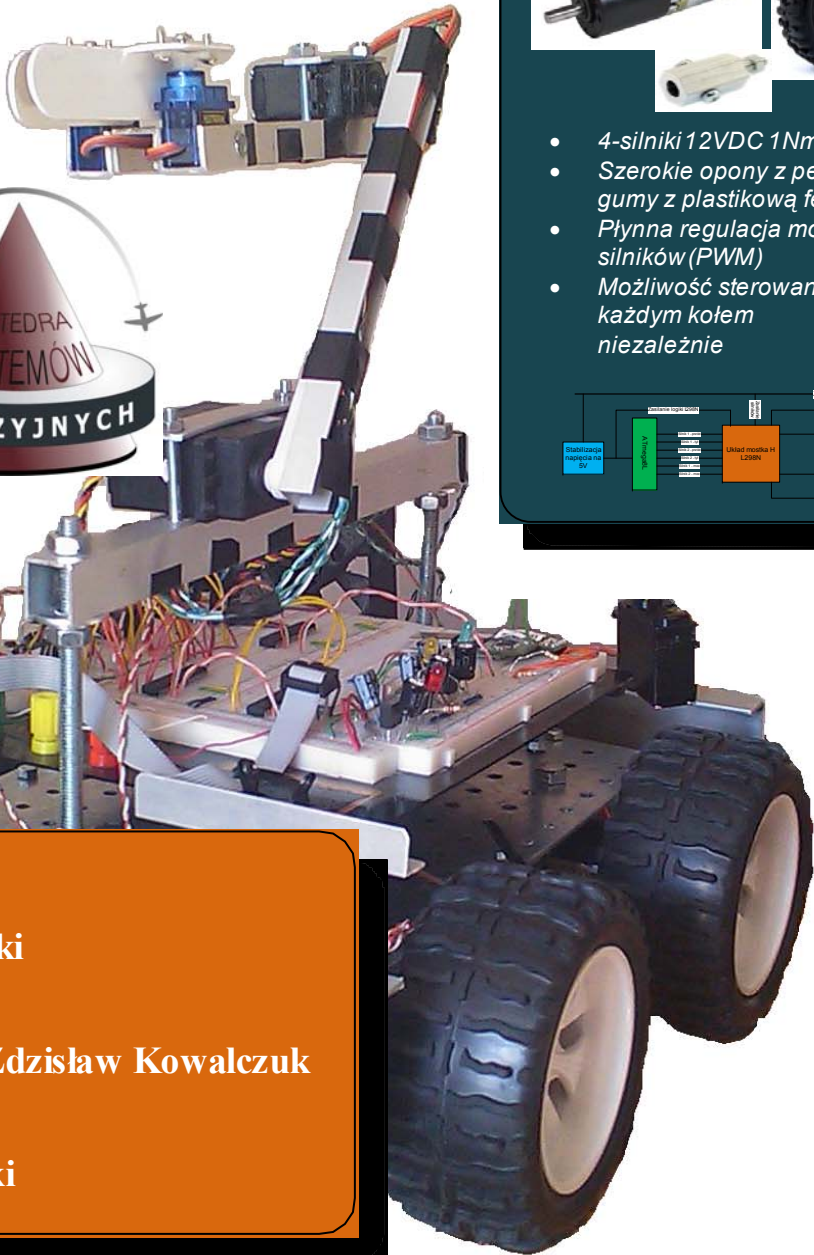


# Robot mobilny - AiReTI



Dypłomant:

Krzysztof Domański

Kierujący pracą:

prof. dr hab. inż. Zdzisław Kowalczyk

Recenzent:

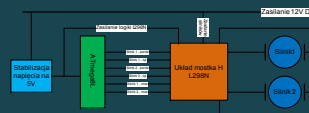
dr inż. J. Kozłowski

## KATEDRA SYSTEMÓW DECYZYJNYCH

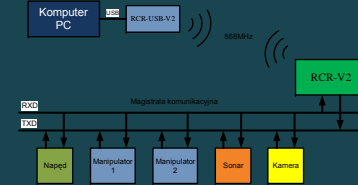
### Napęd



- 4-silniki 12VDC 1Nm
- Szerokie opony z pełnej gumy z plastikową felgą
- Płynna regulacja mocy silników (PWM)
- Możliwość sterowania każdym kołem niezależnie



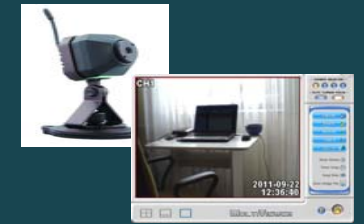
### Komunikacja



- Bezprzewodowa komunikacja w standardzie RS232
- Otwarta wspólna magistrala komunikacyjna
- Zasięg do 100m w wolnej przestrzeni



### Kamera bezprzewodowa

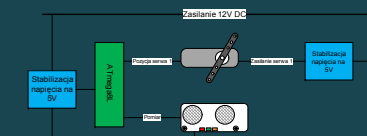


- Bezprzewodowa kamera z możliwością nagrywania obrazu i dźwięku
- Ruchome oświetlenie LED-owe
- Instalacja na ruchomej głowicy o kącie skrętu 90°

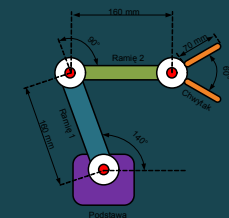
### Sonarowy czujnik odległości



- Zasięg pomiaru do 3,5m
- Pomiar niezależny od oświetlenia
- Instalacja na ruchomej głowicy o kącie skrętu 90°



### Manipulator



- Budowa oparta na 4 serwomechanizmach
- 2 stopnie swobody oraz chwytak
- Ponad 30 cm zasięgu
- Płynna regulacja szybkości ruchu ramion

