

Wizualizacja sensorów robota klasy Line-Follower

Autor:

Bartosz Lenartowicz

(za pozytywnym rozpatrzeniem prośby możliwość grupy 2 osobowej z Magdą Kaczorowską)

Opis projektu:

Celem projektu jest zasymulowanie pracy jazdy robota typu line-follower. W założeniu robot będzie posiadał zestaw 8 czujników linii które będą wykrywały tor po którym robot będzie się poruszał. Robot będzie komunikował się z aplikacją na smartfon lub/i na PC i w czasie rzeczywistym przesyłał dane z czujników oraz silników. Dane będą zapamiętywane i na podstawie danych będzie tworzony wykres. Opcjonalnie będzie również tworzona prognoza zużycia baterii/rozpoznawana trudność trasy/przeciążenia występujące w robocie itp.