

STRESZCZENIE

Lorem Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Vivamus elementum arcu nec blandit aliquam. Integer eros dolor, molestie eget dictum quis, luctus sit amet sapien. Proin dignissim felis in ornare volutpat. Morbi vulputate rutrum efficitur. Ut vehicula vehicula metus, et iaculis tortor mattis vel. Nam blandit, arcu quis ultricies blandit, libero ante commodo augue, in accumsan dui leo at orci. Phasellus in augue et velit pulvinar malesuada ut et sem. Nulla vehicula nibh eu odio sollicitudin sagittis. Praesent condimentum semper neque, tincidunt luctus nisl scelerisque sed. Orci varius natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus.

Słowa kluczowe: robot mobilny, mikrokontrolery AVR, platforma rozwojowa

Dziedzina nauki i techniki, zgodnie z wymogami OECD: <nauki inżynieryjne i techniczne>, <robotyka i automatyka>

ABSTRACT

This paper describe.... Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Vivamus elementum arcu nec blandit aliquam. Integer eros dolor, molestie eget dictum quis, luctus sit amet sapien. Proin dignissim felis in ornare volutpat. Morbi vulputate rutrum efficitur. Ut vehicula vehicula metus, et iaculis tortor mattis vel. Nam blandit, arcu quis ultricies blandit, libero ante commodo augue, in accumsan dui leo at orci. Phasellus in augue et velit pulvinar malesuada ut et sem. Nulla vehicula nibh eu odio sollicitudin sagittis. Praesent condimentum semper neque, tincidunt luctus nisl scelerisque sed. Orci varius natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus.

Keywords: mobile robot, AVR microcontrollers, development platform

SPIS TREŚCI

Wykaz ważniejszych oznaczeń i skrótów	4
Wykaz literatury	5
Wykaz rysunków	5
Wykaz tabel	6

WYKAZ WAŻNIEJSZYCH OZNACZEŃ I SKRÓTÓW

AVR - rodzina mikrokontrolerów firmy Atmel

PWM - Pulse Width Modulation, modulacja szerokości impulsu

ADC - Analog-to-digital converter SPI - Serial Peripheral Interface

PCB - Printed circuit board

CAM - Computer aided manufacturing

MES - Metoda elementów skończonych

ISP - In system programming

UART - Universal asynchronous receiver-transmitter

I²C - Inter-integrated circuit

MISO - Master Input Slave Output

MOSI - Master Output Slave Input

SCK - Serial Clock

SS - Slave Select

WYKAZ LITERATURY

- [1] A. Duda, *Wprowadzenie do topologii*, PWN, Warszawa 1986
- [2] R. Engelking, K. Sieklucki, *Geometria i topologia. Część II. Topologia*, PWN, Warszawa 1980
- [3] H. Patkowska, *Wstęp do topologii*, PWN, Warszawa 1979
- [4] K. Sieklucki, *Geometria i topologia. Część I. Geometria*, PWN, Warszawa 1979
- [5] Rutkowski J., *Algebra Abstrakcyjna w zadaniach*, Wydawnictwo Naukowe PWN, Warszawa 2005

WYKAZ RYSUNKÓW

WYKAZ TABEL