

# POLITECHNIKA WROCŁAWSKA

## WYDZIAŁ ELEKTRONIKI

---

KIERUNEK: AUTOMATYKA I ROBOTYKA (AIR)

SPECJALNOŚĆ: TECHNOLOGIE INF. W SYS. AUTOMATYKI (ART)

# PRACA DYPLOMOWA

## INŻYNIERSKA

Aplikacja mobilna do sterowania robotem  
minisumo

Mobile application for controlling a minisumo  
robot

AUTOR:

Łukasz Miłaszewski

PROWADZĄCY PRACĘ:

dr inż. Łukasz Jeleń

OCENA PRACY:

---

WROCŁAW, 2017

# Spis treści

<b>1. Cel projektu</b>	<b>5</b>
<b>2. Robot minisumo</b>	<b>6</b>
2.1. Teoria	6
<b>3. Aplikacja mobilna</b>	<b>7</b>
<b>Indeks rzeczowy</b>	<b>8</b>
<b>Literatura</b>	<b>8</b>

# Spis rysunków

# Spis listingów

# Rozdział 1

## Cel projektu

Celem niniejszego projektu jest implementacja aplikacji mobilnej służącej do sterowania samodzielnie wykonanego robota minisumo.

## **Rozdział 2**

# **Robot minisumo**

something.

### **2.1. Teoria**

theory.

## **Rozdział 3**

# **Aplikacja mobilna**

something.

# Literatura