

Аппаратно-программный комплекс мобильного робота

Постановка задачи:

1. Подвижная платформа
2. Дистанционное управление
3. Обработка входящих данных
4. Программное средство

Возможности:

1. Получение информации
2. Регулирование скорости
3. Позиционирование платформы
4. Расширяемость системы

