

Аппаратно-программный комплекс мобильного робота

Постановка задачи:

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

Возможности:

1. Подвижная, складывающаяся платформа
2. Регулирование скорости
3. Позиционирование платформы в пространстве
4. Управление с помощью Wi-Fi
5. Получение информации

