

# BuckysPlasticArm

Robota BuckysPlasticArm jsem vždy koncipoval jako prostředek k rozvíjení znalostí v oblasti IOT. Robot je řízen přes webové rozhraní v kombinaci s joysticky. Veškerá komunikace je vedena přes webserver umístěný na robotovi v podobě ESP32, který zároveň ovládá celého robota.

Zapojení webserveru má svoje výhody ale i nevýhody. Jednou nespornou výhodou je možnost se podílet více zařízeními na ovládání robota. Navíc se stačí jen připojit do stejné sítě a v prohlížeči zadat ip adresu, kterou ukazuje robot.

Nevýhodou není ani webserver, ale spojení přes wifi, která není stavěná na spojitou komunikaci. To značně komplikuje situaci webserveru.

Nesmím zapomenout na historii robota. Tento robot se jako rychle projekt zúčastnil minulý rok Robotického dne na disciplíně Toy Cleanup Beginner. Za dobu existence robota už měl tři různé konstrukce, dva různé hardwary a nekonečně uprav v softwaru. Přírůstkem jsou joysticky. Toto zařízení má čtyři joysticky PS4 a signál zpracovává STM32, které posílá data přes mobilní aplikaci, mnou modifikovanou, přes router do robota. Je úplně k nevíře, že řízení pomocí webu a joysticků je v reálném čase.

Více si můžete přečíst na githubu:

<https://github.com/PNmJunior/RB2022-TymRECYLKON-TCB-BuckysPlasticArm.git>

