

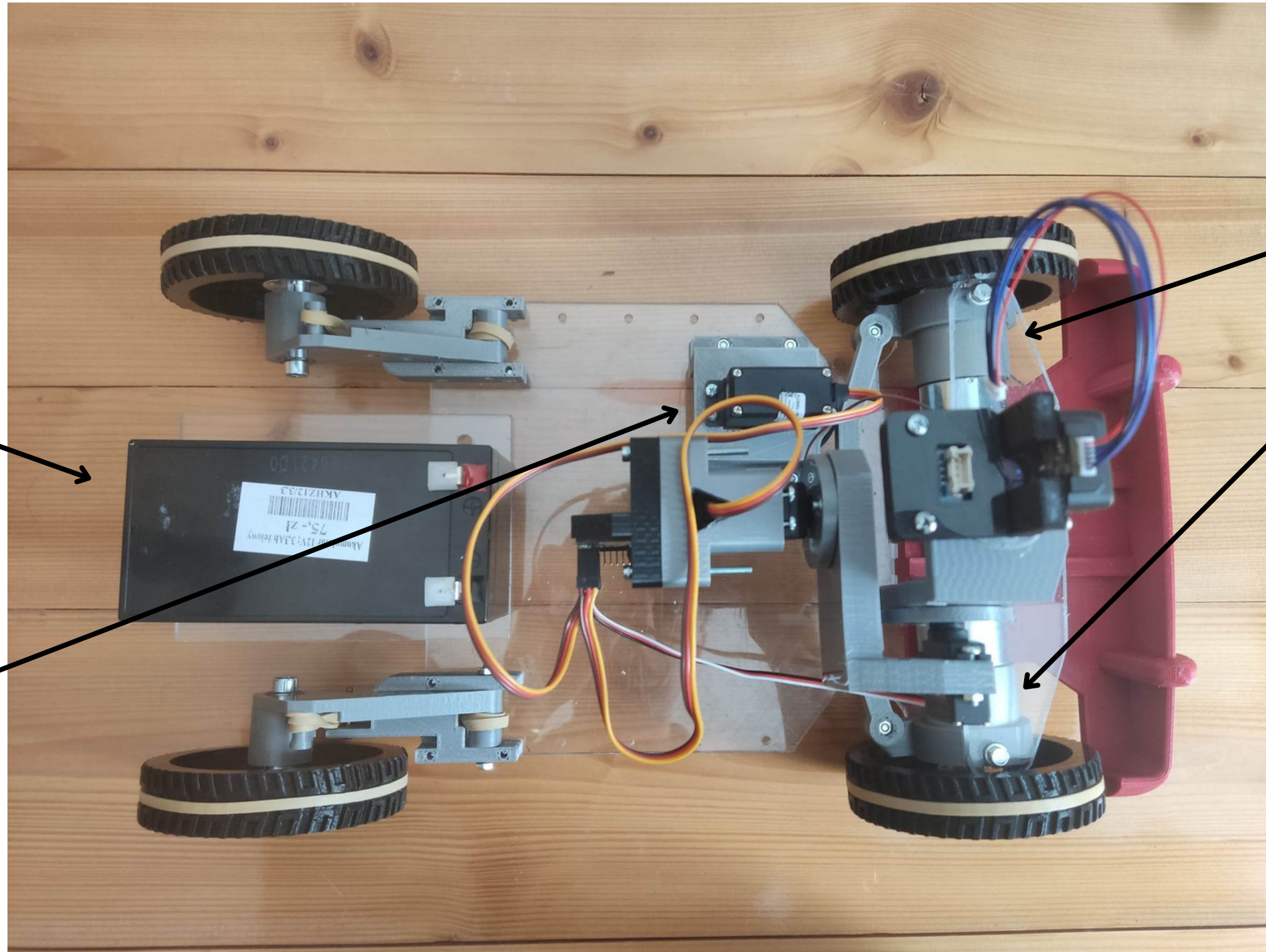
Założenia projektu

Budowa pojazdu

Akumulator 12V

Silniki DC

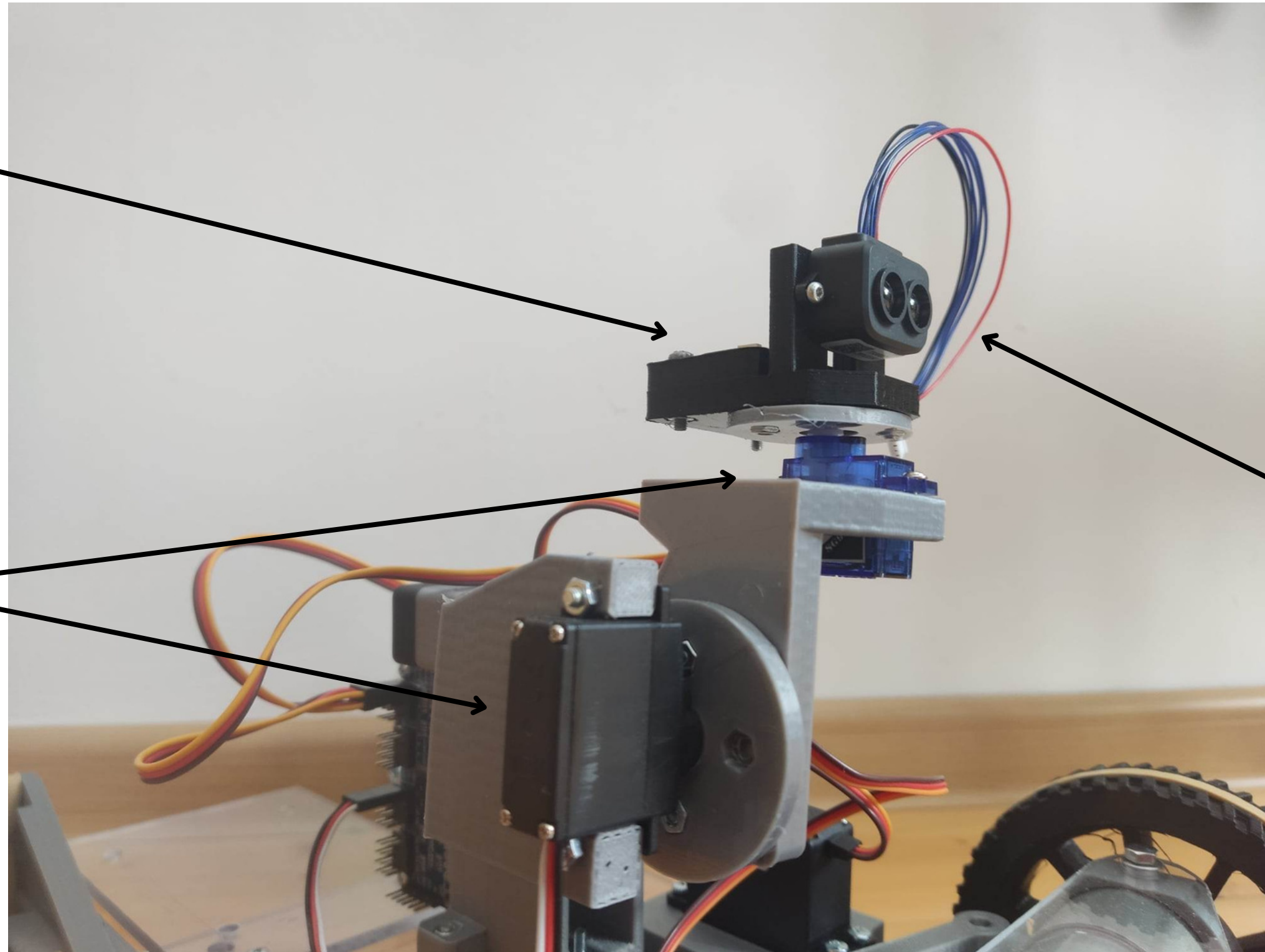
Serwo



Budowa głowicy obrotowej

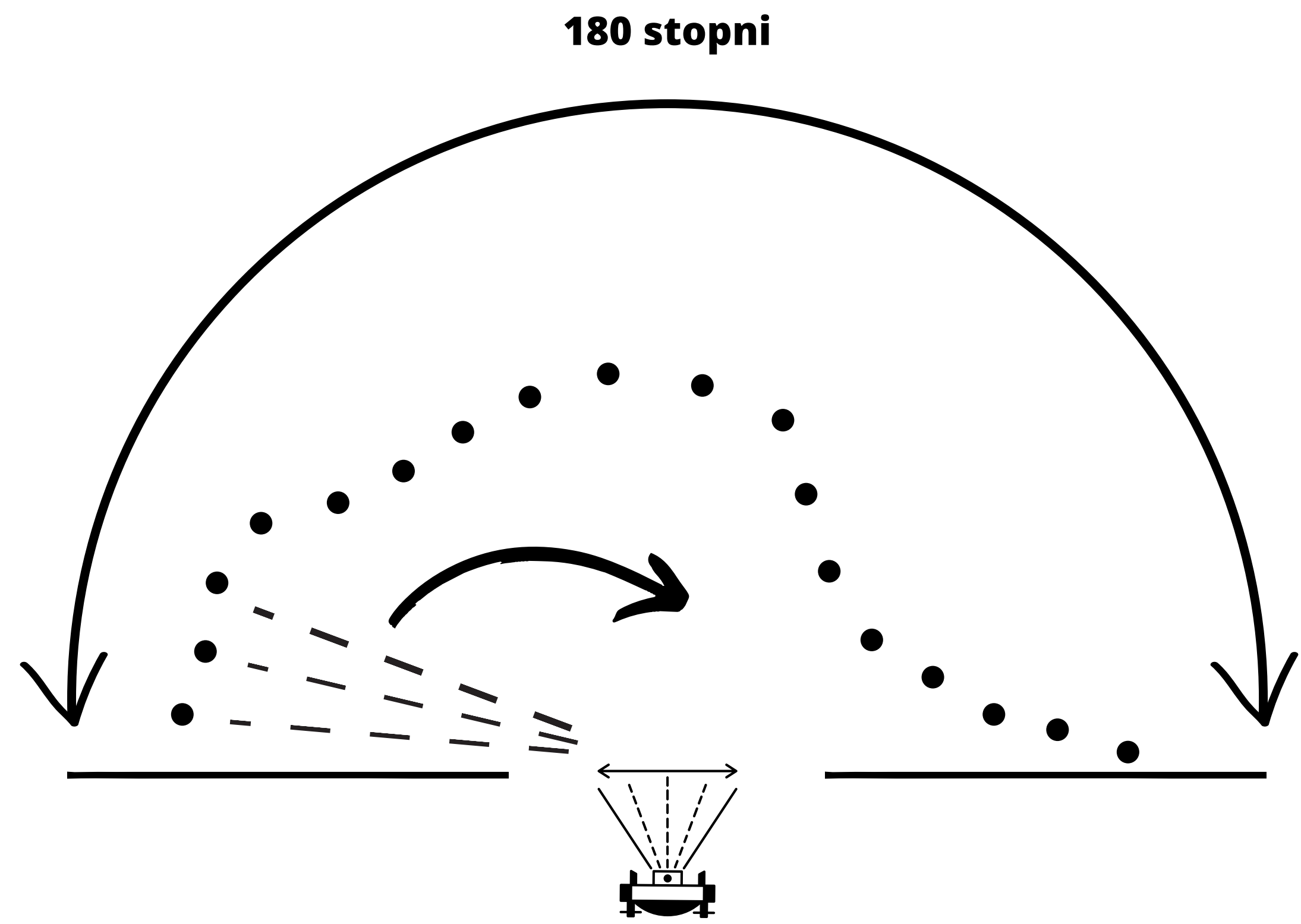
Żyroskop

**Serwomecha
nizmy**



Lidar Luna

Wizualizacja sposobu pomiaru

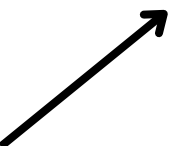


Propozycje zbioru danych

**Kąt obrotu
głowicy w
poziomie**

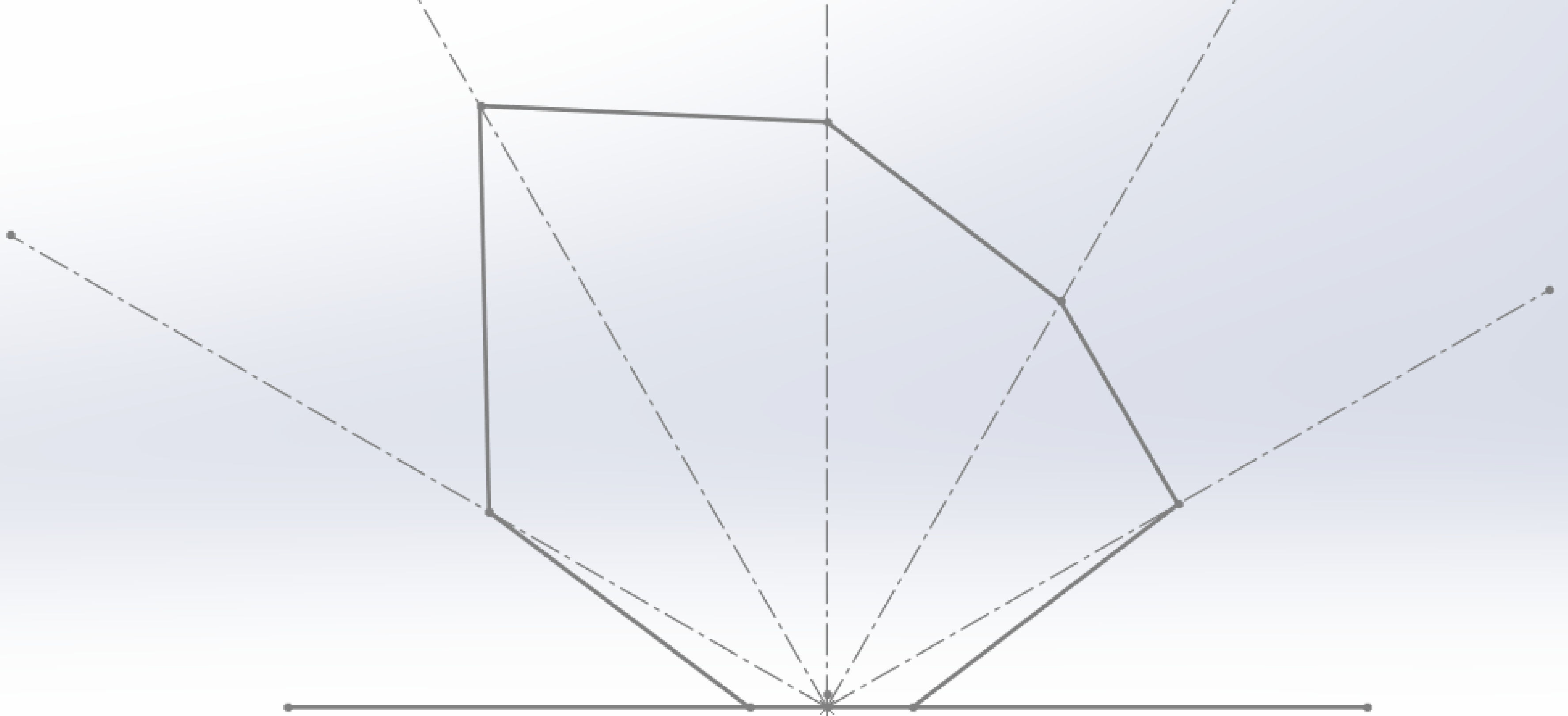


**Odczytana
odległość**



0°	1°	2°	3°	4°	5°	6°	...
10	10	10	10	11	11	11	...

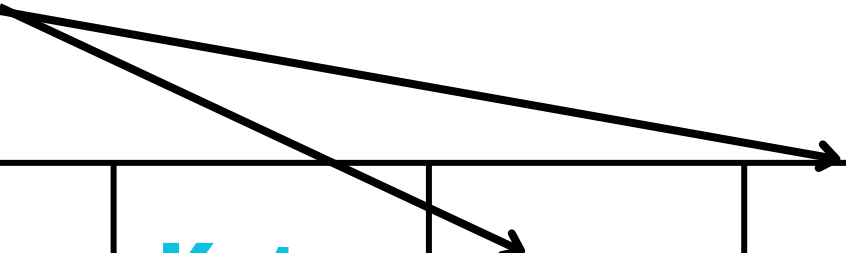
0°	30°	60°	90°	120°	150°	180°
10	50	89	75	60	50	11



Wizualizacja mapy pomieszczenia

Propozycja rozbudowanego zbioru danych

Aktualna pozycja pojazdu



0°	30°	60°	90°	120°	150°	180°	Kąt w pioni e	X	Y
10	50	89	75	60	50	11	-45	0	0

Dodatkowe możliwości

Wartości z czujników stężeń

Czas od rozpoczęcia pracy robota

0°	30°	60°	90°	120°	150°	180°	Kąt w pioni e	X	Y	Czas [s]	Stęż enie nr.1 [%]	Stęż enie nr.2 [%]
10	50	89	75	60	50	11	-45	0	0	0	18	30
10	50	89	75	60	50	11	-45	0	0	20	18	30
10	50	89	75	60	50	11	-45	0	0	40	20	40

Możliwości modułu WiFi ESP8266

- **Odczytanie adresu IP urządzenia**
 - **Siła sygnału WiFi**
 - **Status połączenia**
- **Adres MAC urządzenia**