

1. Charakterystyka problemu



Robot CAPO to autonomiczny pojazd wyposażony we własny komputer pokładowy oparty na platformie Pandaboard i działający pod dostosowanym systemem Linux. Może on poruszać się oraz korzystać z szeregu zewnętrznych sensorów i modułów.

Projekt nie posiada jednak oprogramowania pozwalającego na monitorowanie w czasie rzeczywistym parametrów działającego robota na zewnętrznym urządzeniu.

2. Wizja

Potrzebny jest program, który pozwoli na monitorowanie na innym komputerze pracy robota. Program powinien być prosty w obsłudze i możliwie konfigurowalny.

3. Zakres funkcjonalności

a. Wymagania funkcjonalne

- niezależne monitorowanie stanu każdego z silników robota
-
- a

b. Wymagania нефunkcjonalne

- wykorzystanie modułów z organizacji github.com/TK-Wensday-1115
- odporność na przerwanie komunikacji

4. Szkic GUI