

沈阳工程学院

毕业设计（论文）外文文献翻译



学 院：	自动化学院
专 业：	机器人工程
班 级：	机器人 202
学生姓名：	王令硕
学生学号：	2020311218
指导教师：	刘炜

一、目的：

1. 了解国外相关知识的发展;
2. 熟悉外文科技文献的写作格式及特点;
3. 熟悉和巩固所学专业外语的有关知识;
4. 学会中英(外)文文献的检索方法。

二、选题要求:

1. 学生自主选题，经指导教师审查合格。
2. 篇幅在 3000 汉字以上，较完整的一篇外文论文
3. 内容与所学专业相关，并注明来源。

三、译文要求:


1. 译文正确, 内容完整, 图可以复印后贴于适当位置。
2. 译文打印在 A4 纸上, 原稿复印后附在译文后。

四、时间安排:

在毕业设计开题 3 周内完成。

外文文献资料简表

学生姓名	王令硕	专业	机器人工程	英语程度 其它外语	无	指导教师	刘炜
毕业设计题目		基于单片机的室内移动机器人的设计与应用					
外文文献来源		刊 名	Journal of Robotics and Contro			期次	Vol. 1, No. 2, 2020, March 2020, pp. 70-74
		篇 名	Implementation of Line Follower Robot based Microcontroller ATmega32A			页码	5
内 容 提 要	<p>机器人领域的技术发展非常快，但在印尼东部地区，即发展尚未感受到冲击。特别是在苏丹阿贡伊伊斯兰大学，用于微控制器的学习媒体设备也尚未上市。因此，笔者希望通过实现最简单的机器人设计，即线跟随机器人来开创性，机器人只沿着线走。本研究采用实验方法，通过基于序列的研究过程进行，即：需求分析、机械图表设计、电子零件设计以及控制程序设计、制造和测试。对基于 ATmega32A 单片机的线跟随机器人进行了测试，结果表明，该线跟随机器人可以在白地板上沿着黑线行走，并可以在 LCD 上显示情况。但这种线跟随机器人在线传感器灵敏度过程中依视一定的速度而存在不足。在 90-150RPM 的速度下，线跟随机器人可以跟随路径，而超过 150 rpm 时，机器人无法跟随路径。</p>						

<p>指导教师 评审 意见</p>	<p>符合要求，合格</p> <p>指导教师签名： </p> <p>2024 年 3 月 29 日</p>
---------------------------	--