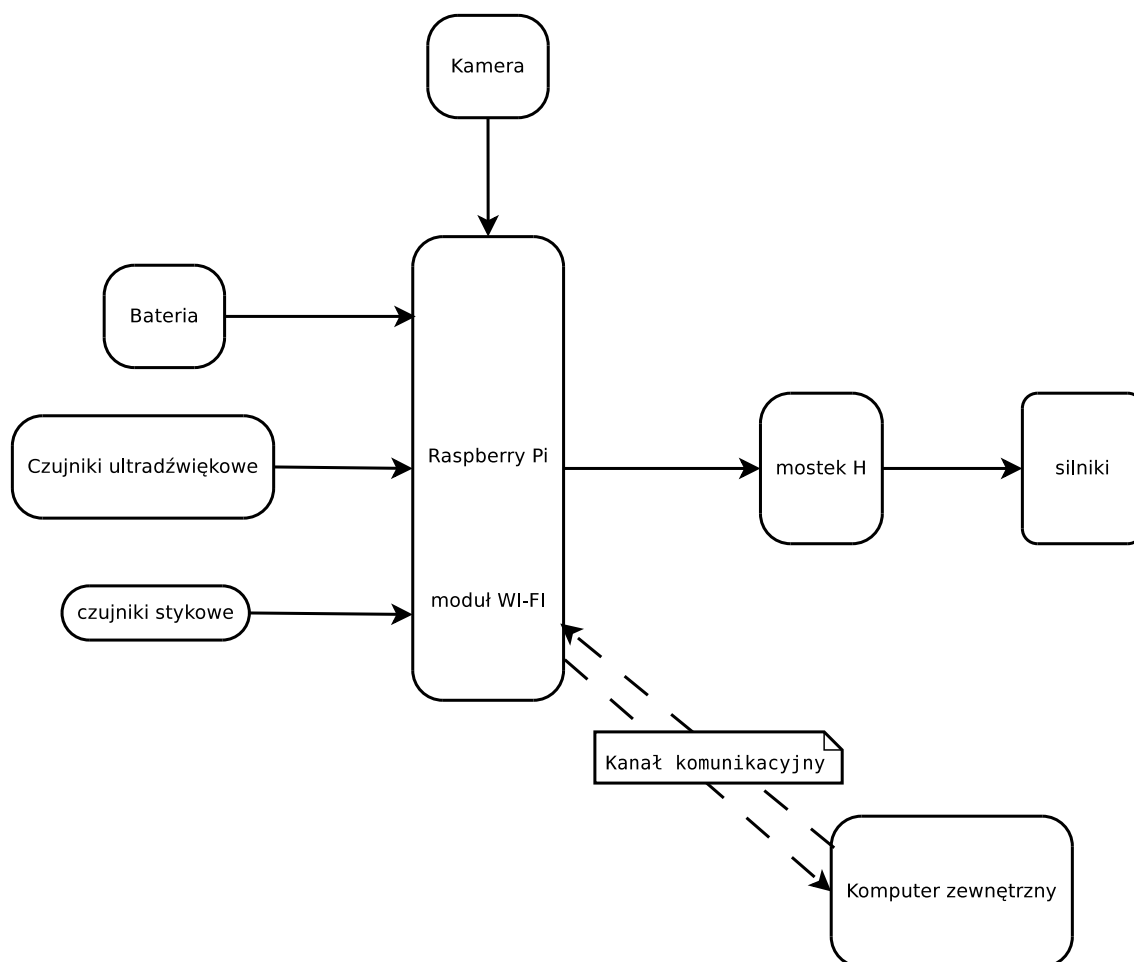
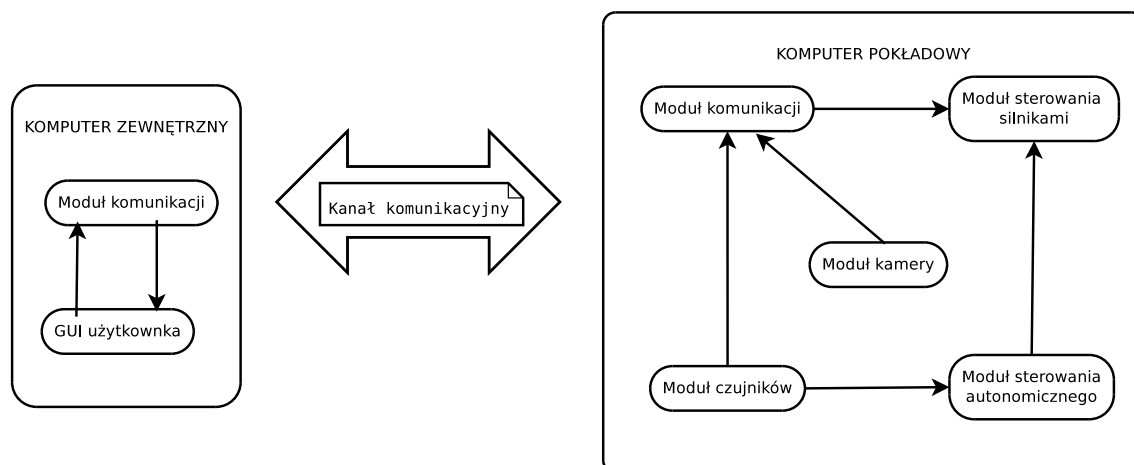


Założenia projektowe, specyfikacja funkcjonalna, kryteria ewaluacji

1. Dekompozycja układu mechanicznego i elektronicznego:



2. Dekompozycja oprogramowania:



3. Opis komponentów:

4. Zależności we/wy:

5. Kryteria ewaluacji:

Robot czterokołowy umożliwi zdalne sterowanie w pomieszczeniu zamkniętym i dokonanie inspekcji pomieszczenia z zapisem video i sygnałów ze wszystkich czujników pomiarowych. Wykrywanie przeszkód odbywa się dwustopniowo: przez analizę danych z czujników ultradźwiękowych, oraz przez analizę danych odebranych z czujników stykowych. Po wykryciu przeszkody robot spróbuje ominąć przeszkodę. W razie braku możliwości ominięcia przeszkody robot zatrzyma się.

6. Baza sprzętowa i programowa: