

POLITECHNIKA KOSZALIŃSKA



WYDZIAŁ ELEKTRONIKI I INFORMATYKI  
INFORMATYKA

SPECJALIZACJA

TEMAT.  
ENG TEMAT

IMIE NAZWISKO  
U-ALBUM

Praca inżynierska wykonana pod kierunkiem  
PROMOTOR

Koszalin, 2027

## Oświadczenie

Załącznik Nr 1 do Regulaminu antyplagiatowego  
(Zarządzenie Rektora Nr 24/2014 z 26.06.2014 r.)

### OŚWIADCZENIE (STUDENTA)

---

Imię i nazwisko studenta:

---

Nr albumu:

---

Oświadczam, że moja praca pt.: \_\_\_\_\_

---

- 1) została przygotowana przeze mnie samodzielnie\*,
- 2) nie narusza praw autorskich w rozumieniu ustawy z dnia 4 lutego 1994 r. o prawie autorskim i prawach pokrewnych (tj. z późn. zm.) oraz dóbr osobistych chronionych prawem,
- 3) nie zawiera danych i informacji, które uzyskałem w sposób niedozwolony,
- 4) nie była podstawą nadania dyplomu uczelni wyższej ani mnie, ani innej osobie.

Ponadto oświadczam, że treść pracy przedstawionej przeze mnie do obrony, zawarta na przekazywanym nośniku elektronicznym, jest identyczna z jej wersją drukowaną.

data

---

podpis studenta

---

\*Uwzględniając merytoryczny wkład promotora (w ramach prowadzonego seminarium dyplomowego)

# **Streszczenie**

Celem pracy jest opracowanie mobilnej platformy, która do sterowania wykorzystuje pojedynczy czujnik podczerwieni zamontowany na silniku krokowym. Takie rozwiązanie umożliwia wykonywanie pomiarów z wielu punktów za pomocą jednego czujnika. Sterowanie ruchem platformy zostało oparte na algorytmie wykorzystującym logikę rozmytą, co umożliwia adaptacyjne manewry platformy.

## **Słowa kluczowe**

platforma mobilna, czujnik podczerwieni, silnik krokowy, logika rozmyta, sterowanie adaptacyjne

## **Abstract**

The aim of the thesis is to develop a mobile platform that uses a single infrared sensor mounted on a stepper motor for control. This solution enables measurements from multiple points using a single sensor. The motion control of the platform is based on an algorithm utilizing fuzzy logic, which allows adaptive maneuvers of the platform.

## **Keywords**

mobile platform, infrared sensor, stepper motor, fuzzy logic, adaptive control

# **Spis treści**

|                                   |          |
|-----------------------------------|----------|
| <b>1 Wstęp</b>                    | <b>4</b> |
| 1.1 Cel Pracy . . . . .           | 4        |
| 1.2 Przegląd literatury . . . . . | 4        |

# **1 Wstęp**

## **1.1 Cel Pracy**

## **1.2 Przegląd literatury**

## **Spis rysunków**

## **Spis tabel**

## **Literatura**