

POLITECHNIKA KOSZALIŃSKA



WYDZIAŁ ELEKTRONIKI I INFORMATYKI
INFORMATYKA

SPECJALIZACJA

TEMAT.
ENG TEMAT

IMIE NAZWISKO
U-ALBUM

Praca inżynierska wykonana pod kierunkiem
PROMOTOR

Koszalin, 2027

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

1 Wstęp	4
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