

Petr Heřman



82

Robot

řízený mikroprocesorovou jednotkou PIC
napojený na ROS

ROS

- ▶ rychlý vývoj SW prototypů
- ▶ vzdálené ovládání přes wi-fi
- ▶ snadné využití mnoha existujících balíků

Řídící jednotka

- ▶ univerzální - možné použít u dalších robotů
- ▶ napojení na jednotku vyššího řízení přes USB
- ▶ integrované základní senzory



Podvozek

- ▶ schopný operovat vevnitř i venku
- ▶ diferenciální řízení
- ▶ robustní konstrukce

„Sekací vřeteno“

- ▶ otestovány jízdní vlastnosti
- ▶ model robotické sekačky trávníku

Velmi levný univerzální robot, kterého si může vyrobit každý a dále ho programovat.