Vysoké učení technické v Brně
Fakulta strojního inženýrství

Experimentální čtyřnohý kráčející robot

Apollo ID: 22461

Datum: 22.4.2006

Typ produktu: G - funkční vzorek

Autoři: Ing. R. Grepl, PhD.

Popis a technické parametry

Experimentální krá?ející robot je vybaven 12-ti servopohony ?ízenými PWM. Konstrukce je vyrobena z odleh?ených duralových profil?. ?ízení jednotlivých pohon? je realizováno mikroprocesorem Atmel AVR. Robot lze ?ídit dálkov? z nad?azeného po?íta?e PC, komunikace probíhá p?es Bluetooth rozhraní. Autonomní ch?ze robotu po rovinném terénu je ?ízena um?lou neuronovou sítí implementovanou v mikroprocesorové ?ídící jednotce. Funk?ní vzorek slouží pro ov??ování kinematických, dynamických a komplexních simula?ních a ?ídících model?.

Vazba na projekt
MSM0021630518 Simulační modelování mechatronických soustav

Umístění

ÚMTMB, FSI, A2/619

Kontaktní osoba
Ing. R. Grepl, PhD.

Ing. Robert Grepl, Ph.D.