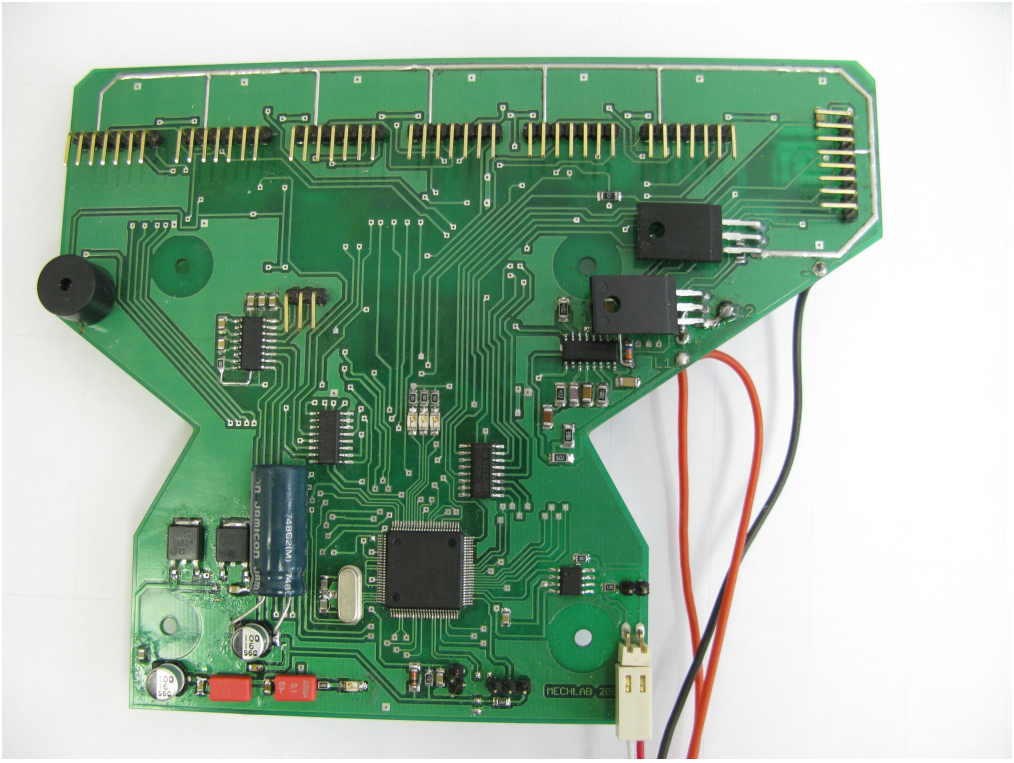
Vysoké učení technické v Brně
Fakulta strojního inženýrství

Multiprocesorová řídicí a sensorická jednotka mobilního robotu



Apollo ID: 23846
Datum: 22.4.2009
Typ produktu: G - funkční vzorek
Autoři: Ing. R. Grepl, PhD.

Popis a technické parametry

Sensorická ?ást jednotky se skládá z obvod? pro vyhodnocení m??ení na tenzometrech, sensor? proudu, inkrementálních enkodér? a tepelných ?idel. ?ídicí ?ást vyvinuté jednotky se skládá z 6-ti mikrokontroler? NXP LPC 2366 s jádrem ARM7. Jednotlivé procesory mají implementovány algoritmy pro zpracování sensorických dat, výpo?ty regula?ních zásah? a vzájemn? komunikují po sb?rnici CAN. Jednotlivé komponenty jsou navrženy optimáln? pro zástavbu do vyvíjeného robotu.

Vazba na projekt

GP101/06/P108 Výzkum simulačního a experimentálního modelování dynamiky mobilních kráčejících robotů

Umístění
ÚMTMB, FSI, VUT, A2/619

Kontaktní osoba
Ing. R. Grepl, PhD.

Ing. Robert Grepl, Ph.D.