Аңдатпа

Бұл дипломдық жобасында мобильдік роботтың қозғалысын басқаруын қарастырылады. Марскезбелерінің одан әрі дамыту және MAPC-KZ моделін жасап, оны өз қолыммен микроконтроллер Arduino Uno арқылы басқару. Зерттеу нысаны Arduino Uno C++ бағдарламасында үлгі құрылған. Алынған деректер бойынша салыстырмалы сипаттамалар берілген.

Аннотация

В этом дипломном проекте рассмотрены движение мобильных роботов. Дальнейшее развитие марсоходы и разработка модели MARS-KZ и управление его собственными руками микроконтроллером Arduino Uno. Объектом исследования является шаблон Arduino Uno C++. Приведены сравнительные характеристики в полученных данных.

Abstract

In this graduation project, the movement of mobile robots is considered. Further development of rovers and development of the MARS-KZ model and management of its own hands by the Arduino Uno microcontroller. The object of the study is the Arduino Uno C ++ template. Comparative characteristics in the data are given.