Аннотация

Дипломный проект посвящен разработке автономного робота для чистки водоемов с выбором подходящей платформы. Среди других аналогичных платформ был сделан анализ и тщательно был выбран вариант на основе Arduino. В этой работе с помощью модуля LoraWAN наглядно показан пртнцип работы усройства ввода-вывода данных, их подключение и передача данных, а также подтверждено техническим решением, технико-экономическим обоснованием.