Аңдатпа

Бұл дипломдық жұмыстың мақсаты берілген траекторияда қозғалыс есептерін автономды шешуді қамтамасыз ететін мобильді роботты басқару жүйесін әзірлеу және зерттеу болып табылады. Жұмысты орындау барысында мобильді роботтардың аналогтарына талдау жүргізілді. Arduino бағдарламасында мобильді роботтың бағдарламалық басқару алгоритмі әзірленді және іске асырылды. Роботтың аппараттық қамтамасыз ету үшін элементтерге таңдау жүргізілді.