



Robotický sprievodca

Vývoj autonómneho mobilného robota pre indoor prostredie s využitím platformy Roomba



Motivácia:

Hlavnou motiváciou je demonštrovanie možnosti využitia staršej platformy Roomba.

Dosiahnuté ciele:

- analýza a návrh hardvérového riešenia,
- ovládanie základných periférií.

Najbližšie plány:

- návrh a implementácia rozhrania pre ovládanie a zobrazovanie informácií o stave Roomby,
- pridanie možnosti mapovania priestoru.

Autor: Bc. Anton Žolna

Vedúci projektu: Ing. Michal Hodoň, PhD.