© Лоян М.А.

ТРЕНАЖЕР ДЛЯ ПІДГОТОВКИ ОПЕРАТОРІВ ІНОПЛАНЕТНИХ РОБОТОТЕХНІЧНИХ КОМПЛЕКСІВ

Важливим фактором у розвитку людства є максимальне поєднання досягнень науки і техніки. Широке застосування промислових роботів ставиться на перше місце серед актуальних проблем впровадження досягнень сучасної науки в життя. Вирішення цієї задачі йде повним ходом. Тисячі підприємств всього світу оснащуються промисловими роботами.

Застосування роботів відкриває перспективи використання їх в принципово нових технологічних процесах в яких неможливо безпосередню участь людини. Наприклад: в умови високої або низької температури, високого тиску або вакууму, в умови високої радіації.

Тому розробка автономних мобільних роботів і алгоритмів їх поведінки є актуальною.

В роботі в якості мобільного робота був застосований гусенічний робот а також розроблена автором в лабораторії радіоелектроніки і мікропроцесорної техніки МіськСЮТ нова система керування. Можна зробити висновок, що саме така конструкція робота найбільш придатна для виконування поставлених автором задач.

В результаті створений не теоретичний приклад алгоритму для рішення віртуальної проблеми, а реальний пристрій, який працює

за певним алгоритмом і може бути в подальшому вдосконалений та застосований як база для розвитку обраної теми – створення мобільних роботів.

Список літератури.

1. [Електронний ресурс] http://proteus-download.narod.ru/mplab.html
2. [Електронний ресурс] Інструкція з використання MPLAB
3. [Електронний ресурс] http://radio-hobby.org/modules/instruction/page.php?id=4#pagetext
4. [Електронний ресурс] http://radio-hobby.org/modules/instruction/instr.php?id=3
5. Тезнічна документація компанії MICROCHIP TECHNOLOGY INCORPORATED
6. «Мова програмування С» Б.Кернигант, Д.Ритчи
7. Microchip.com