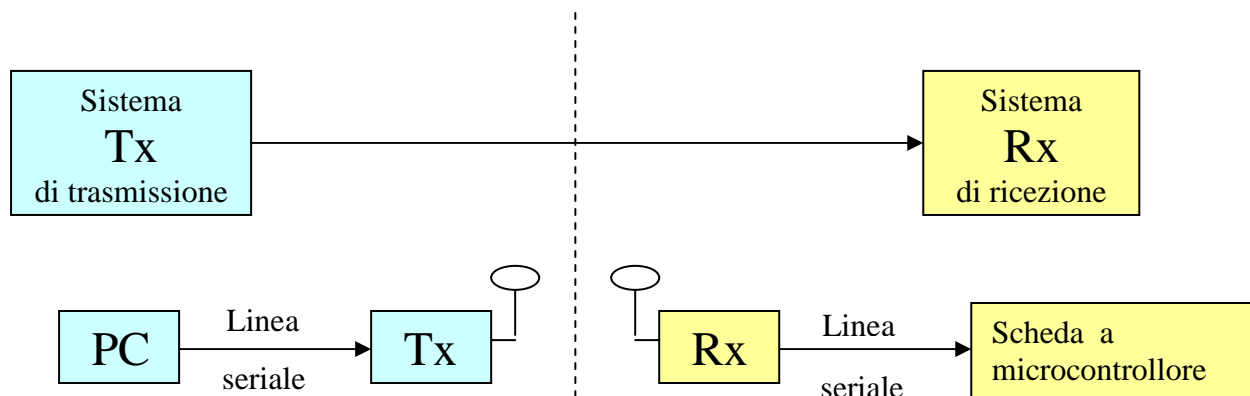


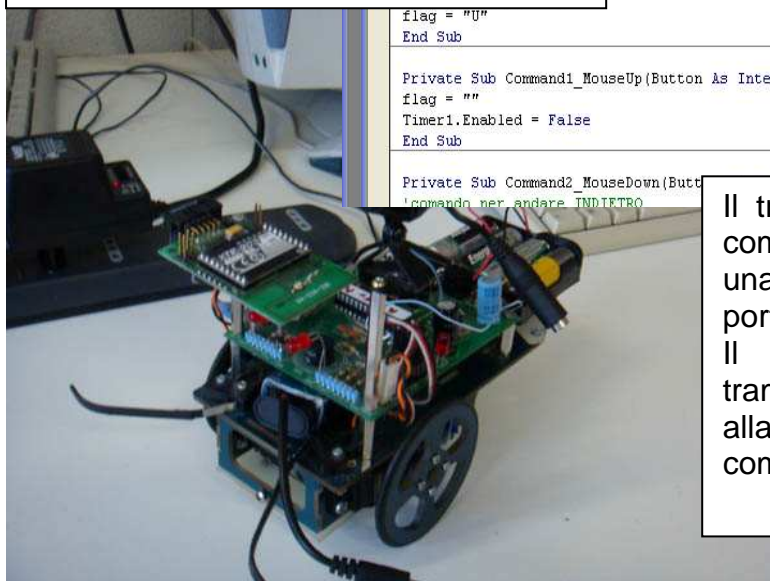
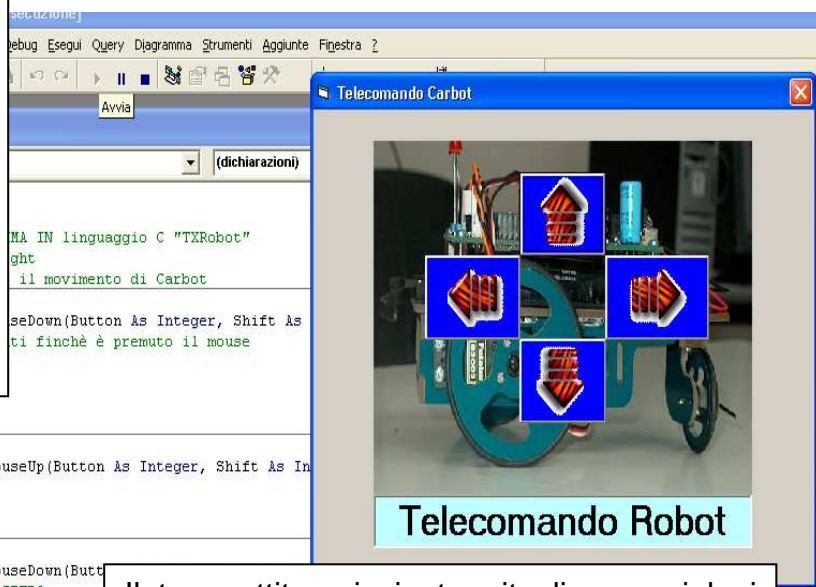
Progetto "Robot a scuola"

Robot telecomandato

Nell' ambito del progetto "Robot a scuola" è stato realizzato un sistema di controllo wireless che gestisce da PC la movimentazione di un robot.



Il software di gestione è realizzato in Visual Basic per la parte di trasmissione su PC, in linguaggio C per la parte di ricezione su microC. Tramite una telecamera montata sul robot è possibile visualizzare il percorso del robot stesso. La trasmissione del segnale video avviene tramite antenna, il ricevitore è collegato al PC con un convertitore di segnale da video analogico in digitale (l'acquisizione è fatta tramite porta USB).



Il trasmettitore invia tramite linea seriale i comandi per la movimentazione del robot a una scheda di trasmissione collegata alla porta RS232.

Il microcontrollore acquisisce sempre tramite linea seriale i comandi che arrivano alla scheda di ricezione, li interpreta e comanda la movimentazione del robot.