



Politechnika
Wrocławska

Skład grupy:

Paweł Dobrowolski

200480@student.pwr.edu.pl

Krzysztof Marek

200573@student.pwr.edu.pl

Opiekun projektu:

dr. inż. Michał Lower

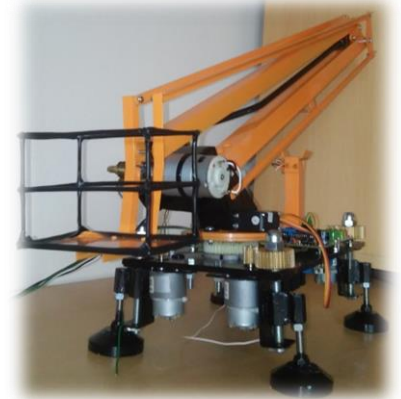
michal.lower@pwr.edu.pl

BEZPRZEWODOWE STEROWANIE SIECIOWYMI POJAZDAMI SPECJALNYMI

Cel projektu: Celem projektu jest sterowanie modelem klasycznego podnośnika koszowego oraz grupą modeli za pomocą modułu radiowego 2.4 GHz oraz przy użyciu interfejsu RS-232.

Opracowane elementy:

- Stacja nadawcza – połączenie przez USB-UART z PC oraz obsługa interfejsu RS-232 i modułu radiowego RFM73D
- Model główny – klasyczny model podnośnika koszowego z komunikacją radiową oraz RS-232
- Model pomocniczy - komunikacja radiowa



Za prawidłową pracę układu odpowiadają moduły elektroniczne w relacji master – slave, gdzie moduł mastera ma za zadanie odbierać dane przychodzące drogą radiową lub przez RS-232, natomiast moduły slave'ów mają za zadanie właściwieysterować silniki oraz wyświetlić nastawy na ekranie LCD i za pomocą diod. Komunikacja master-slave odbywa się przy użyciu SPI.