



# NeuroUV

Projekt autonomicznego, mobilnego robota

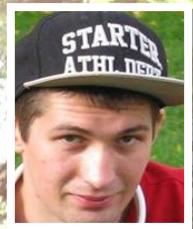
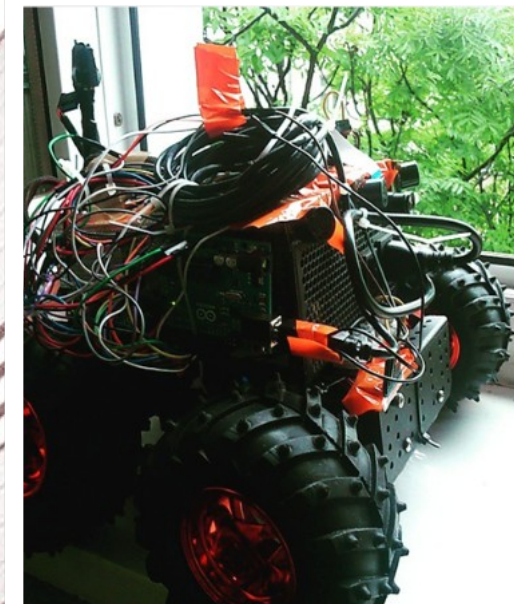
## Cel projektu:

Opracowanie koncepcji oraz implementacja mechanizmu zdalnego sterowania terenowym robotem mobilnym NeuroUV (Neurosoft Unmanned Vehicle) dla firmy Neurosoft.

Założeniem projektu jest zapewnienie sterowania w zasięgu sieci WiFi oraz stworzenie systemu autonomicznego poruszania się.

## Do realizacji projektu wykorzystano między innymi:

- Raspberry PI 2
- Platformę jeżdżącą DAGU WILD THUMPER 4WD
- Arduino UNO R3 + Shield Pololu Dual VNH5019 Motor Driver



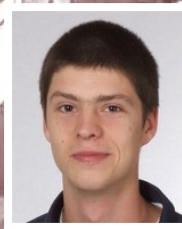
Filip Bachura



Jakub Brzoza



Przemysław  
Jabłoński



Robert  
Bodziony



Wiktor  
Bednarek



Bogusław  
Szlachetko

Prowadzący:

