

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU



FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

ZAVOD ZA ELEKTRONIČKE SUSTAVE I OBRADBU INFORMACIJA



LABORATORIJ ZA SUSTAVE I SIGNALE



PROJEKT IZ KOLEGIJA
PROGRAMSKA PODRŠKA MJERNIH I PROCESNIH SUSTAVA

Računalno upravljanje Mindstorms[®] NXT robotom

Korisnička dokumentacija

Kristina Bashota
Tibor Čordaš
Dalibor Jelača
Iva Jelenčić
Vedran Koruga
Damir Kušević

Predrag Pale
mentor

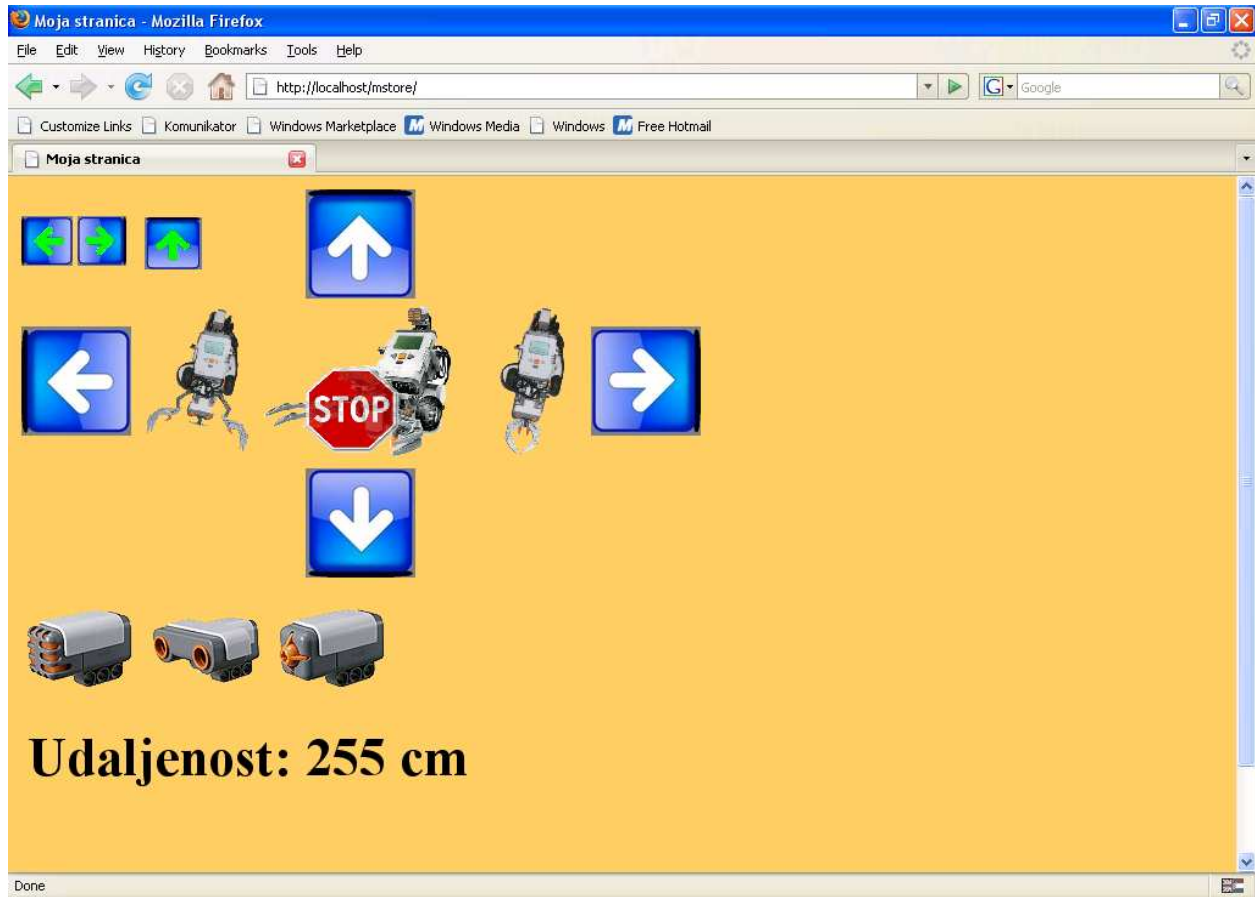
Zagreb, 06.02.2008.

Opis

Robot Lego Mindstorm™ funkcionalan je robot koji se upravlja preko *web* sučelja. Stranica kojom se upravlja jednostavna je i sadržava sve elemente za upravljanje robotom kao i izlazne podatke sa njegovih senzora.

Prvi pogled na stranicu otkriva sliku robotom okruženu strelicama. Ovim strelicama upravljamo robotom tako da jednostavno pritisnemo onu u kojem smjeru želimo da robot krene. Otvaranje i zatvaranje robotovih kliješta omogućeno je pritiskom na odgovarajuću ikonu.

U donjem dijelu stranice nalaze se tri ikone koje predstavljaju tri senzora koja su korištena. To su redom ultrazvučni senzor kojim robot mjeri udaljenost ispred sebe u *cm*, zvučnik koji omogućava slanje zvučnih signala i tipkalo koje služi kao detekcija niskih zapreka kao npr. kablovi, knjige itd. Podatci od senzora prikazuju se svaki ispod svoje ikone.



Prikaz *web* sučelja.