

فصل چهارم

خلاصه و پیشنهادات

پروژه

پیشنهادهای پروژه:

کنترل مورد نظر را میتوان بدون استفاده یوز انجام داد نمونه آن در شرکت آپادانا سرام میباشد

میتوان با قرار دادن یک دوربین و یک سیستم پردازش تصویر و کنترل زاویه دوربین توسط قسمت لیفت برای فیلمبرداری از مکانهایی که دسترس انسان نیست یا ورود به مناطقی که برای افراد مضر (مثل شیمیایی) است استفاده گردد

برای تشخیص محیط که زلزله زده با کمی تغییر مناسب است

برای تحقق آن باید کتاب های پردازش تصویر را مطالعه نمود.

اطلاعاتی که در این پروژه کسب شد :

شبیه سازی یک ربات لیفتراک به صورت بی سیم و کنترول از راه دور . که در طول این پروژه با مواردی مانند ترتبات سریال میکرو ها ، کار با فرستنده و گیرنده های ASK و FSK ، کنترل موتور DC ، موتور های گیربکس دار ، آشنایی با درایور L298 ، آی سی ULN2803 و در نهایت نحوه ساخت قسمت های مکانیکی آشنا شدم

و کار بیشتر با نرم افزار هایی مانند پرتیوس و کد ویژن.