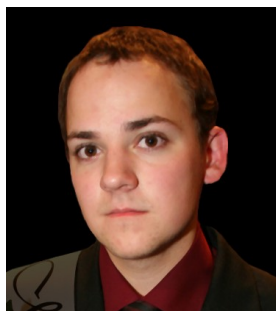


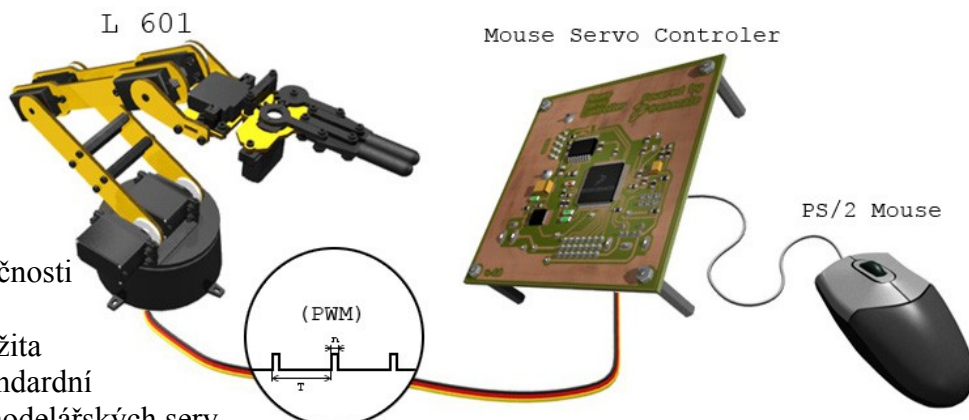
Robotická ruka L 601 řízená MCU MOTOROLA



Třída: D4.S
Příjmení: Otruba

Jméno: Jiří
E-mail: MalejNorek@gmail.com
Název: Robotická ruka L 601 řízená MCU MOTOROLA
Popis: Ovládání robotické paže ve všech osách pomocí PC myši
Vedoucí: Mgr. Janoušek Milan
Oponent: Ing. Šindelář Petr
Sekce: 10. Elektrotechnika, elektronika a telekomunikace

Obrázek soutěžního výrobku:



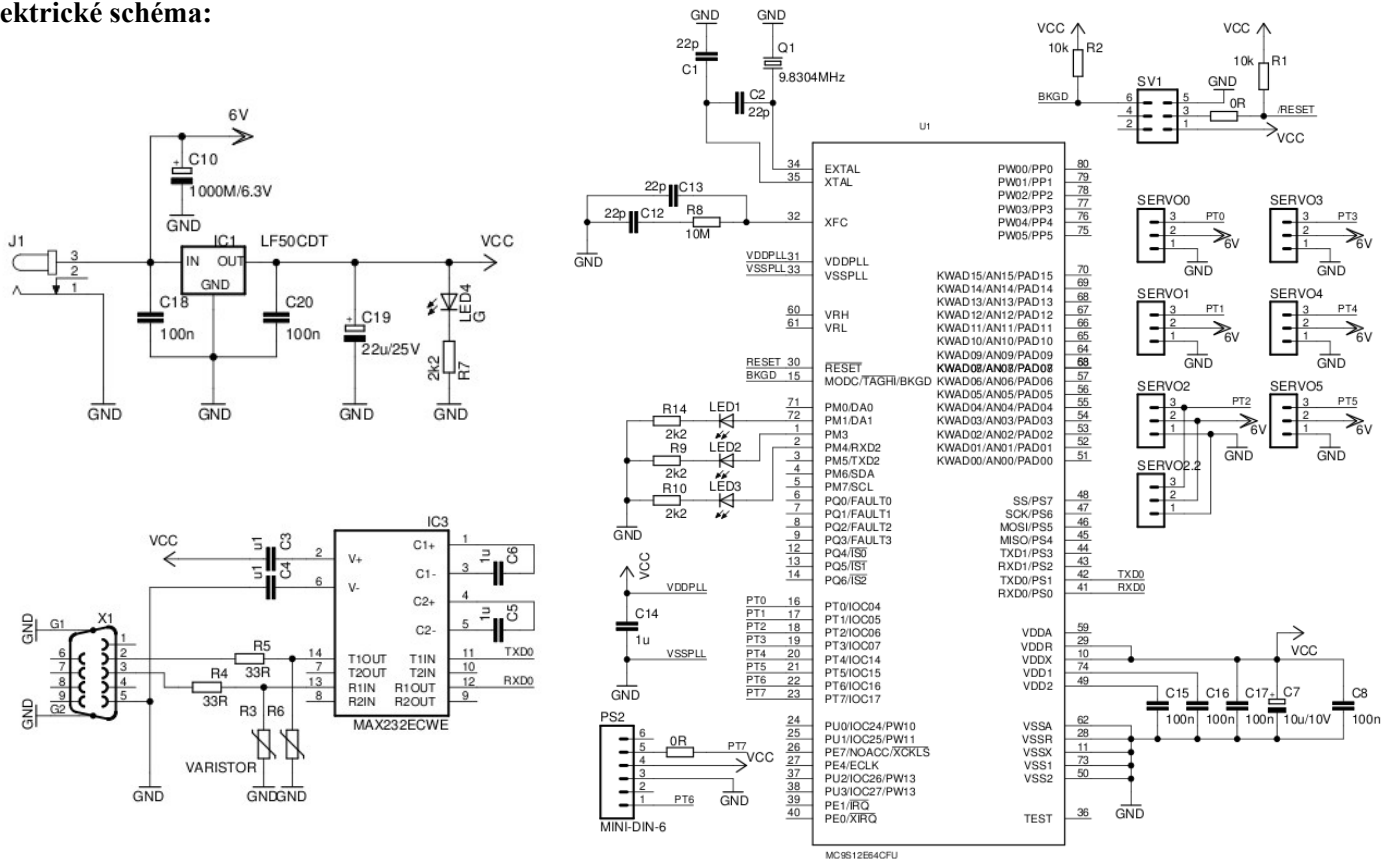
Popis:

Projekt zahrnuje kompletní řešení pro ovládání robotické paže L 601 pomocí MCU od společnosti Freescale semiconductor.

Jako vstupní zařízení je použita počítačová myš připojená přes standardní PS/2 protokol, která ovládá sedm modelářských serv pulzní šířkovou modulací. PWM generují dva interní čtyřkanalové moduly TIM s využitím funkce Output Compare.

Řídící mikroprocesor MC9S12E64CFU je naprogramován ve standardním ANSI C.

Elektrické schéma:



Vyjádření poroty: