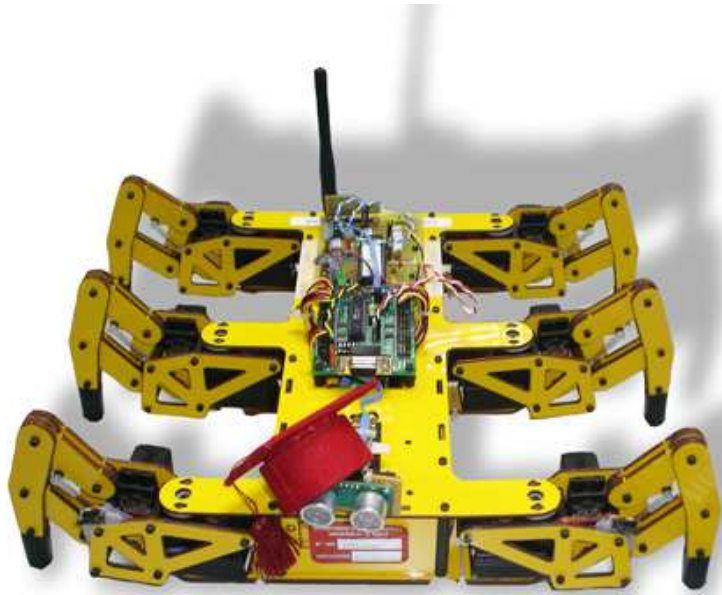


TOTABOT: progetto hardware e software di un robot exapode



Progetto e realizzazione circuitale da inserire sopra un robot exapode con due funzionalità di navigazione. Navigazione manuale = robot pilotato da telecomando.

Navigazione automatica = robot movimento autonomo. Se il sonar rivela un ostacolo troppo vicino al robot, questo automaticamente rallenta la sua velocità di navigazione e cerca di evitarlo: sterza, si arresta, retrocede di poco e sceglie una nuova direzione senza ostacoli.

Tesi di Laurea: Fabio Tota