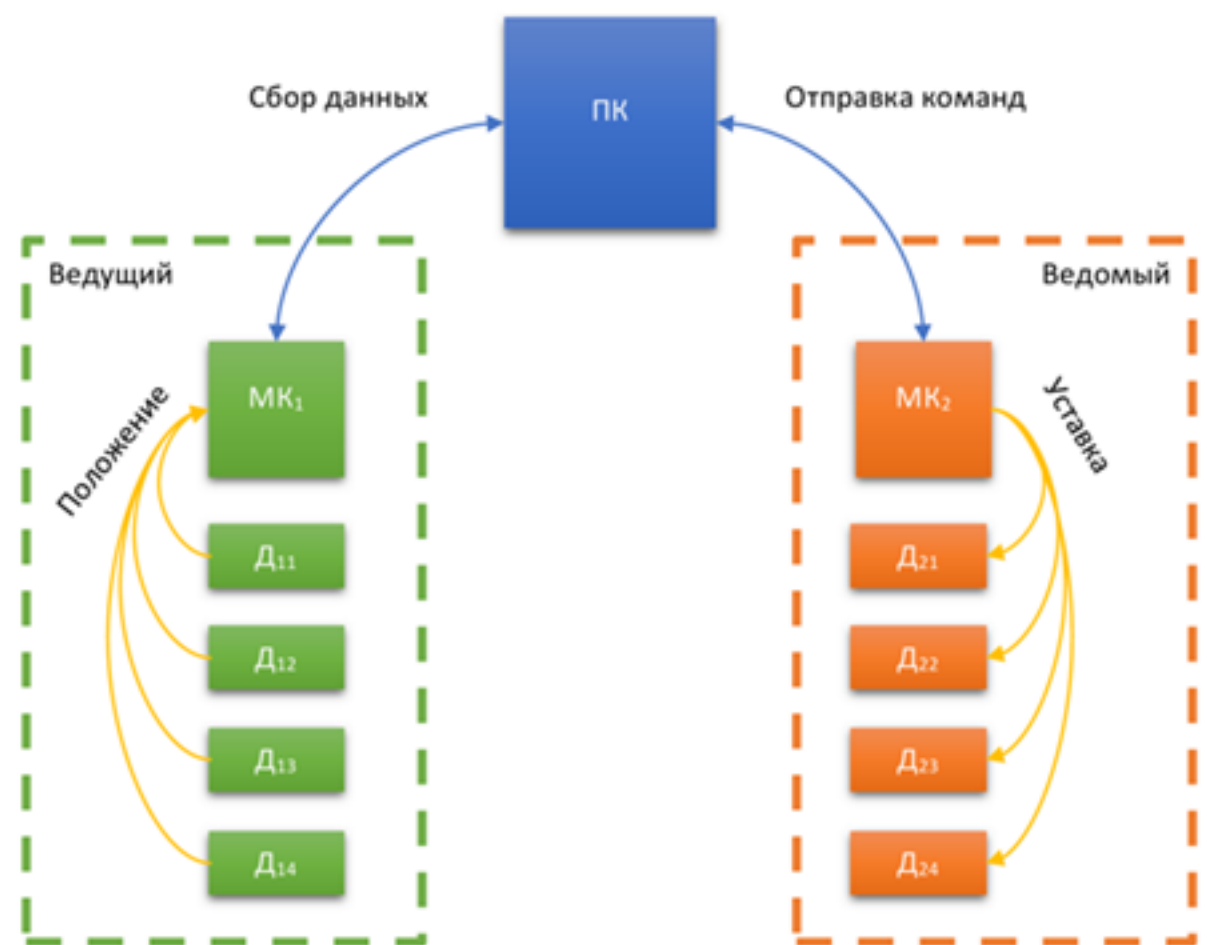


Испытательный стенд для оценки качества телеуправления роботом-манипулятором

1. Конструкция разработана с нуля и распечатана на 3D-принтере.
2. Сервопривод модифицирован для считывания текущего положения.
3. Разработана программа для Arduino.
4. Разработан протокол взаимодействия между ПК и Arduino.
5. Разработана программа для ПК на языке Python.



Блок-схема

