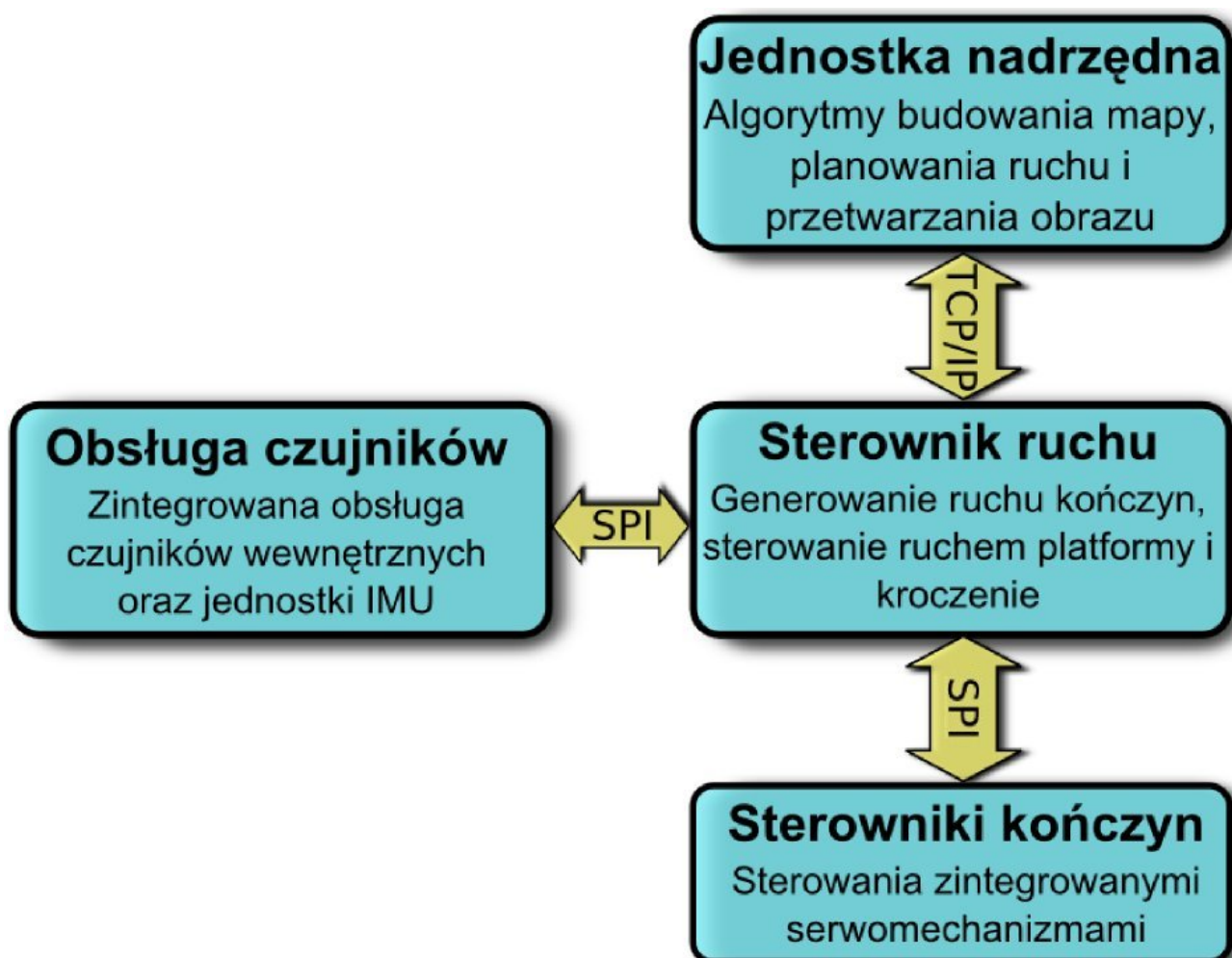


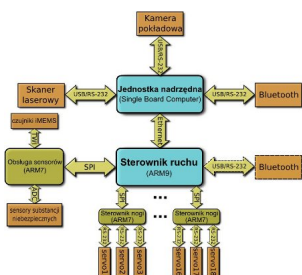
Artykuł opisuje zastosowane elementy pokładowego systemu sterowania robota Messor.

System sterowania robota Messor został podzielony na cztery warstwy:



W najwyższej warstwie umieszczone zostały algorytmy budowania mapy, planowania ruchu i przetwarzania obrazu. Zadaniem kolejnej warstwy jest sterowanie ruchem robota. Wysyła ona rozkazy do sterowników kończyn i jednocześnie wspomaga się danymi uzyskanymi z modułu obsługi czujników wewnętrznych.

Na pokładzie robota umieszczone zostały następujące elementy:



Jednostka nadrzędna jest obsługiwana przez procesor Intel Atom. Sterownik ruchu jest oparty o procesor EP9302 pracujący pod kontrolą systemu Linux. Każdy z sześciu sterowników ruchu oraz moduł obsługi czujników zbudowany został w oparciu o procesor AT91SAM7S256.