

PC-BOT 機器人控制介面設計

邱晨豪, 范志海

通訊工程學系

工學院

fan@chu.edu.tw

摘要

本文主要是設計改良一個機器人的控制程式及其相關的人機介面，可以經由介面而非由程式來輸入控制信號來控制機器人，例如前進速度及迴避障礙物旋轉速度，此人機介面可輕易擴充加入不同的功能，例如整合StarGazer紅外線定位系統，將得到的位置及方向資訊即時顯示於介面上。控制程式結合紅外線感測器可達到自動避障功能，另外定位系統所得資料透過程式處理轉變為可顯示於介面上位置及方向的資訊。

關鍵字：機器人、自動避障、定位