

МОУ СОШ №1 г. Шебекино

Двухосевое позиционирование веб-камеры

Выполнил работу:

Мандриков Иван Андреевич

5-Б класс

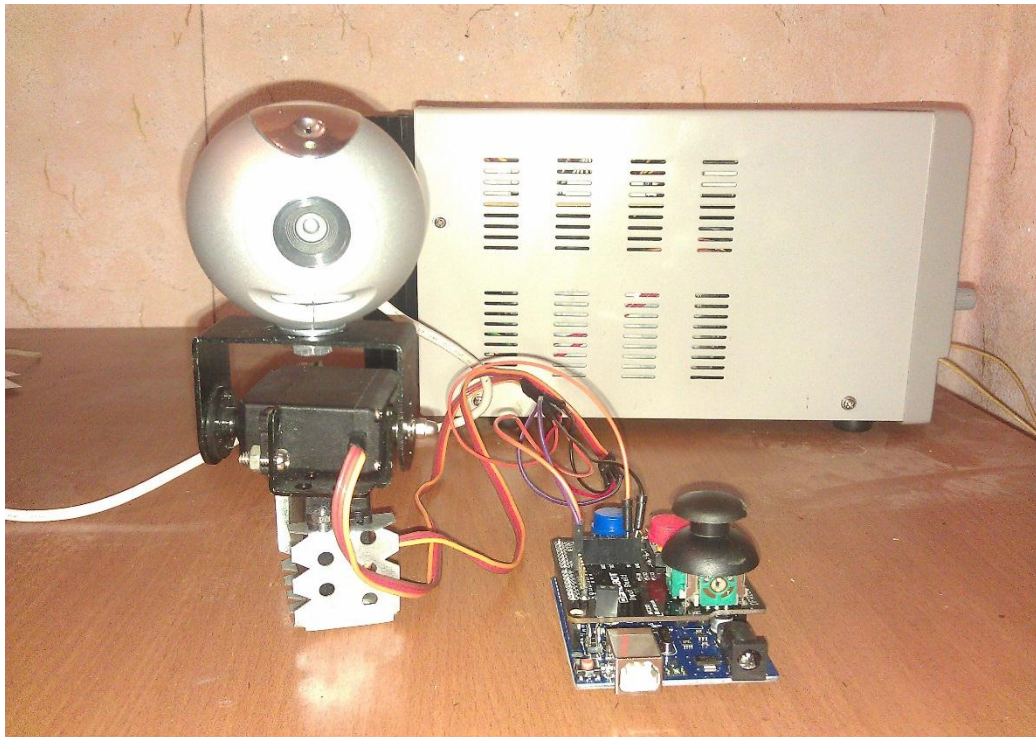
Научный руководитель:

Добринский Евгений Павлович

2014 г.

Техническое описание проекта

1. Внешний вид и технические характеристики



- Напряжение питания от 5 до 12 В постоянного тока
- Варьируемые границы углов поворота от 0 до 180⁰
- Управление при помощи джойстика
- Точность позиционирования 1⁰
- Разрешение камеры 5Мп

2. Практическая задача, на решение которой направлен проект

Задачей данного проекта является создание недорогих систем позиционирования веб-камер или манипуляторов мобильных и стационарных роботов.

3. Новизна решения

Новизна решения заключается в использовании недорогих решений для задач позиционирования, а также в программном обеспечении микроконтроллера, которое позволяет варьировать скорость угол поворота, задержки между позициями и т.п.

4. Область применения

- ✓ Манипуляторы мобильных и стационарных роботов
- ✓ Позиционирование спутниковых антенн
- ✓ Системы видеонаблюдения