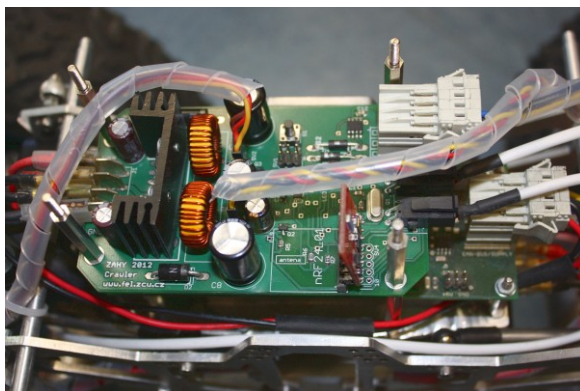


# Funkční vzorek

## Řídící jednotka kolové mobilní platformy do těžkého terénu



- ✓ V souladu s definicí uvedenou v dokumentu Úřadu vlády ČR, č.j.: 6951/2012-RVV „Metodika hodnocení výsledků výzkumných organizací a hodnocení výsledků ukončených programů (platná pro léta 2010 a 2011 a rok 2012)“ je uplatňován funkční vzorek „Inteligentní řídicí jednotka pro BLDC motory“.
- ✓ Funkční vzorek vznikl v přímé souvislosti s řešením grantu Ministerstva školství, mládeže a tělovýchovy České republiky, SGS-2012-019: Moderní řešení elektronických řídicích a informačních systémů.
- ✓ Řídicí jednotka kolové mobilní platformy do těžkého terénu vykonává několik funkcí. Primárním úkolem je komunikovat s nadřazeným systémem po bezdrátovém kanálu. Dále ovládá serva řízení a obsahuje dva spínané zdroje, které je napájí. Po sběrnici I2C komunikuje s akcelerometrem a magnetometrem a dává nadřazenému systému informaci o prostorové orientaci kolové mobilní platformy. S regulátorem motorů komunikuje po sběrnici CAN.

### EVIDENČNÍ ČÍSLO:

22110 – FV036 – 2012

### KONTAKTNÍ OSOBA:

Ing. Jiří Žahour

tel.: +420 377 634 218

[zahourj@kae.zcu.cz](mailto:zahourj@kae.zcu.cz)

### ŘEŠITELSKÉ

### PRACOVISTĚ:

Západočeská univerzita v Plzni

Fakulta elektrotechnická

Katedra aplikované elektroniky a  
telekomunikací

Univerzitní 8, 306 14 Plzeň