

Spis treści

Wstęp — Początek przygody z robotami	11
Rozpoczynamy pracę z robotami	11
Gotowi, do biegu, start! Ostra jazda bez trzymanki	12
Podstawy pracy z robotem	13
Najważniejsze techniki programowania robotów zaprezentowane w tej książce	13
Podstawowy uniwersalny mechanizm tłumaczący — PUMT	14
Inteligentna sieć robotów (ISR)	15
Założenia dotyczące robotów posiadanych przez czytelnika	16
Jak Midamba nauczył się programować robota	17
 1. Czym właściwie jest robot?	19
Siedem kryteriów definiujących robota	20
Kryterium nr 1: Wykrywanie zmiennych środowiskowych	20
Kryterium nr 2: Programowalne działania i zachowania	20
Kryterium nr 3: Reagowanie na zmienne środowiskowe i interakcja z otoczeniem	21
Kryterium nr 4: Źródło prądu	21
Kryterium nr 5: Język, w którym zapisywane są instrukcje i dane	21
Kryterium nr 6: Autonomia bez pomocy z zewnątrz	21
Kryterium nr 7: Robot nie jest organizmem żywym	22
Kategorie robotów ze względu na środowisko działania	22
Co to jest czujnik?	25
Co to jest siłownik?	26
Co to jest efektor końcowy?	27
Co to jest mikrokontroler?	28
Jaki jest scenariusz pracy robota?	32
Wydawanie instrukcji robotowi	34
Każdy robot posługuje się jakimś językiem	34
Rozwiązanie problemu niekompatybilności języka ludzkiego i języka zrozumiałego dla robotów	35
Reprezentacja scenariusza pracy robota w środowisku programowania wizualnego	38
Kłopoty Midamby	39
Co dalej?	40