يصف تقرير المشروع هذا أن الروبوت قد تم بناؤه باستخدام متحكم دقيق raspberry pi 3 طراز B + وكيف يمكن التحكم فيه وتشغيله في حالة الضبط الرئيسية.

أيضًا ، في هذا المشروع ، تم استخدام تقنية إنترنت الأشياء الروبوتية لتنفيذ رؤيتنا على الروبوت الخاص بنا ، وتم التحكم فيه من منصة سحابية ، لنقلها أو لنقل بعض الأهداف من تخصيص إلى آخر مع وصول على الكاميرا مثبتة على وتمكن المستخدم من الوصول إلى قيود حركة الأمان ، مثل البوق أو المستشعر فوق الصوتي الذي يشير إلى ما إذا كان من الآمن التحرك أم لا حتى إذا كان المستخدم لا يستطيع الرؤية من الكاميرا.

لذلك ، تم استخدام الميكروكونترولر للتحكم في محركات السيرفو ومحركات التيار المستمر والستيبر ومراقبة نظام أجهزة الاستشعار المختلفة.

سيتم إنشاء صفحة الويب وصفحة التحكم في Robot باستخدام أدوات Java و HTML و CSS و PHP.

وسيتم استخدام PHP لإرسال الأمر إلى وحدة التحكم الدقيقة عبر السحابة.