

Bionic Lizard

Voi încerca să realizez un roboțel de forma unei șopârle. Acesta va fi controlat printr-o telecomandă și va realiza câteva mișcări (față, lateral etc).

Descriere generală

Se va folosi o telecomandă și un senzor IR pentru controlul șopârlei. Logica butoanelor:

1. butonul 6: merge la dreapta
2. butonul 8: merge în față
3. butonul 2: merge înapoi
4. butonul 4: merge la stânga
5. butonul -: merge rapid în față
6. butonul +: merge rapid înapoi

Pentru alimentarea acestuia voi folosi o baterie de 9V, iar mișcările sunt controlate de 3 servomotoare SF006C.

Hardware Design

Piese folosite:

- 3 * [Servo SF006C](#)
- [Baterie 9V](#)
- [Arduino Nano](#)
- [Telecomandă IR](#)
- [8 suruburi M2.5](#)
- [14 standoff cupru M2.5](#)
- [Modul receptor IR](#)
- [14 standoff cupru M2.5](#)
- [Cablul anti-revers 3pin](#)
- [16 suruburi M3](#)
- [Placă de expansiune](#)
- [8 piulițe M2](#)
- 1 * breadboard

Concluzii

Pot spune ca am invatat lucruri despre utilizarea servomotoarelor si cateva dintre capabilitatile acestora. Cu ajutorul unui Arduino si a unei telecomenzi, se poate ajunge la o varietate de miscari.

Download

[Cod Proiect](#)

Bibliografie/Resurse

- [Export to PDF](#)
- [IRemote Library](#)
- [Servo Library](#).
- [Tutorial Servo](#)

From:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/> - **CS Open CourseWare**

Permanent link:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/pm/prj2022/cristip/bioniclizard>



Last update: **2022/05/27 20:47**