

Autor: Chiru Cătălin-Mihail
Grupa: 332CBa

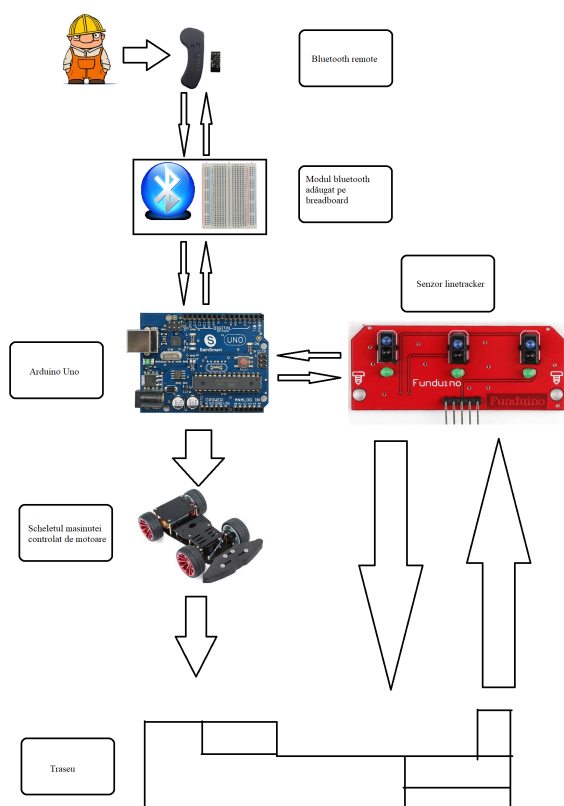
Introducere

O mașinuță linetracker, care urmărește cu ajutorul laserelor, marcaje pe o filă albă.

Descriere generala

Mașinuța se deplasează cu ajutorul a două motoare. Acestea sunt acționate de către semnale primite de la un board de senzori ce detectează intensitatea reflecției laser. Dacă senzorii sunt paraleli cu linia, cele 2 motoare vor avea aceeași viteză și mașinuța se va deplasa frontal. Cu cât senzorii se îndepărtează de line, variază diferența de rotație, iar mobilul virează. Mai mult decât atât, mașinuța are o telecomandă acționabilă prin bluetooth care comunică cu un modul și îi setează stările "ON"/"OFF".

Schema Bloc



Hardware Design

Lista de Piese

- Arduino UNO
- 1 x Breadboard
- cabluri/fire de legatura
- rezistențe

- 2 x motoare
- 1 x linetracker line sensor board
- 1 x schelet de mașinuță + roți
- 1 x roți de rezervă
- 1 x modul bluetooth
- 1 x bluetooth remote control
- 1 x suprafață de deplasare

Software Design

Rezultate Obținute

Concluzii

Download

Jurnal

Bibliografie/Resurse

pm/prj2021/alazar/chirumobilul.txt · Last modified: 2021/04/25 22:56 by catalin.chiru