Проблеми:

1. Не ми е ясно как робота ще се прибира в докинг станцията. Мисля си да има GPS върху робота и върху докинг станцията, но нямам GPS модул. Бихме използвали мобилен телефон, с приложение което спами към PC или raspbery положението си.
2. Все още чакам да пристигнат батериите, което ме кара да се притеснявам дали ще пристигнат на време, имаме нужда от 4.8-7.2 волта батерия за стъпковите мотори, 12 волтова за задвижващите мотори и 5 волтова за ардуиното и разберито(може да се използва обикновенна за телефон)
3. Относно следенето на батериите и прибирането в докинг станцията:

Прибирането на робота в докинг станцията, изисква следене на батерийното напрежение. Тъй като имаме 3 различни захранващи напрежения (за изчислителната част, за DC моторите и за стъпковите мотори), схемата за измерването им ще е малко по-сложна. Ардуйното има достатъчно аналогови входове, но проблемът е, че то работи със захранване от 5V. Поради тази причина за да измерим батерията от 12V например, е необходимо да го понижим. Има няколко варианта това да стане – специализирана схема или резисторен делител, който да вкара напрежението в рамките 0-5V. Ако изберем втория вариант е необходимо и да имаме управление на измерването – нещо като прекъсване на веригата, в противен случай ще имаме постоянна фонова консумация (ако съпротивленията са големи едва ли ще е проблем, колкото за презентацията).

Схемата може да е простичка като тази :

<https://electronics.stackexchange.com/questions/39412/measure-lithium-ion-battery-voltage-thus-remaining-capacity>

1. Относно захранването на Raspberry + Arduino.

Raspberry Pi изисква доста по – мощно захранване спрямо Arduino платката, като в официалния сайт препоръчват захранване с изходен ток 2.5 A. Това означава, че трябва да помислим относно батериите. Телефонните батерии са литиево-йонни, т.е с напрежение между 3.6 V и 4.2 V, което означава, че няма да ни свършат работа.