
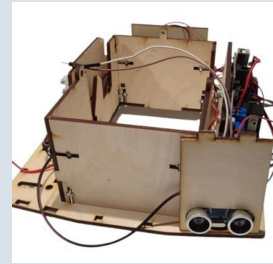


Робот-пылесборник

 <https://github.com/A-Elbereth-Gilthoniel/Robot-cleaner>

 Рахметов Ринат, Б01-301. Мурашов Степан, Б01-305



Цель работы

Освоить технологии использования микроконтроллеров посредством выполнения интересного "эффектного" проекта. В качестве такового был выбран робот-пылесос.

Компоненты

Щётки

Винты М3х16 и гайки М3

Шаровые опоры

Драйвер L289N

УЗ датчики расстояния HC-SR04

выключатели on-off-on и on-off

Arduino UNO

Электромоторы

Провода, клеммы, батарейки

Реализованы 2 режима работы:

1. Ручной - робот движется по кругу.
2. Автоматический - робот задействует УЗ датчики и объезжает препятствия. Отдельно работает щетка, которая крутится и подметает пыль в пылесборник.

Итоги

Освоена работа с микроконтроллером Arduino UNO

Создана работающая модель робота-пылесоса.

