

Vybrání součástek

Výběr součástek byl řízen potřebou přesnosti, spolehlivosti a dostupností v rámci daného rozpočtu.

Senzory na detekci světla

Budu používat 3 senzory, které budou s pomocí servomotoru zjišťovat zdroj největšího světla. A k následné jízdě budou zařizovat, aby vozítko stále udržovalo správný směr

Servomotor

Servomotor bude použit pro otáčení senzorů na detekci světla. Díky přesnému řízení polohy servomotoru můžou senzory zjistit přesnou polohu zdroje největšího světla.

Raspberry Pi Pico

Raspberry Pi Pico bylo vybráno jako hlavní řídicí jednotka.

Ultrazvukový senzor

Tento senzor umožňuje detekci překážky k následné zastavení vozítka.

Krokový motor

Krokový motor „bude použit“ pro otáčení celého vozítka. Díky své schopnosti přesného řízení polohy umožňuje krokový motor autíčku otáčet se do požadovaného směru.

Motory na pohyb vozítka

Dva motory budou zodpovědné za samotný pohyb vozítka.

Tento výběr komponent zajišťuje, že vozítko splňuje všechny požadované funkce a je schopno pracovat spolehlivě a efektivně.