

Liste de matériel CDRF sur robot

Weidle Rémi

6 mai 2024

| Couleur | Signification |
|---------|---|
| Aucun | Minimum vital |
| Rouge | Jamais utilisé mais potentiellement utile |
| Vert | Communément utilisé et sans doute utile |
| Jaune | Peu utilisé ou pas utilisé mais utile |

Déplacement et Stratégie

| Nom | Matériel | Commentaire |
|------------------|----------|--|
| Roue G | Stepper | 4A, 17V |
| Roue D | Stepper | 4A, 17V |
| Roue encodeuse G | Ref | (3v3) (qq mA) |
| Roue encodeuse D | Ref | (3v3) (qq mA) |
| Lidar | Ref | (5v) (100mA) |
| IMU | Ref | (5v ou 3v3) (300mA) |
| Caméra | Ref | ... |
| Bumpers | Ref | Sur le coté permet de savoir quand on cogne un mur |

Actionneurs

| Nom | Matériel | Commentaire |
|---------------|-----------|--|
| Moteurs | Stepper | 2, 3 en plus max |
| Moteurs | Servos | 3,4 max |
| Moteurs | Mcc | 1, 2 en plus |
| Moteurs | Dynamixel | Marche aussi pour XL320, conn type Dynamixel |
| Moteurs | ESC | Propulser ou aspirer Max 1,2 |
| Piston | Ref | Max 1 ou 2 |
| Electroaimant | Ref | Max 1 ou 2 |

Capteurs

| Nom | Matériel | Commentaire |
|------------------|----------|------------------------------|
| Couleur | Ref | Plot, plantes, cubes, balles |
| Résistance | ref | Pour vis à tête cruciforme |
| IR | ref | passage d'éléments x2 |
| Poussoir | ref | passage d'éléments x2 |
| Capteur inductif | ref | passage d'éléments |

Communication

| Nom | Matériel | Commentaire |
|-----------|----------|-------------|
| NRF24 | Ref | / |
| Bluetooth | Ref | / |
| WI-FI | Ref | / |
| 333Mhz | Ref | / |
| 38Khz | Ref | / |

Sécurité

| Nom | Matériel | Commentaire |
|---------|----------------------|-------------------------|
| BAU | Spec pour dimensions | Accessible à hauteur |
| Fusible | A voir selon cas | Raspy, Robot général... |

Autre

| Nom | Matériel | Commentaire |
|--------|----------|------------------------------|
| STM32 | Ref | Pour gérer des périphériques |
| Raspy | Ref | Pour le reste... |
| Jetson | Ref | Pour le reste... |