

Робот-бармен: прогресс проекта.

1. Сделан макет будущей управляющей схемы, регулирующей включение насосов:

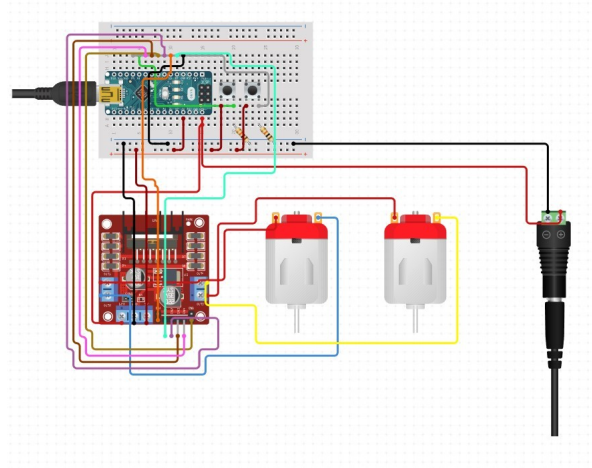
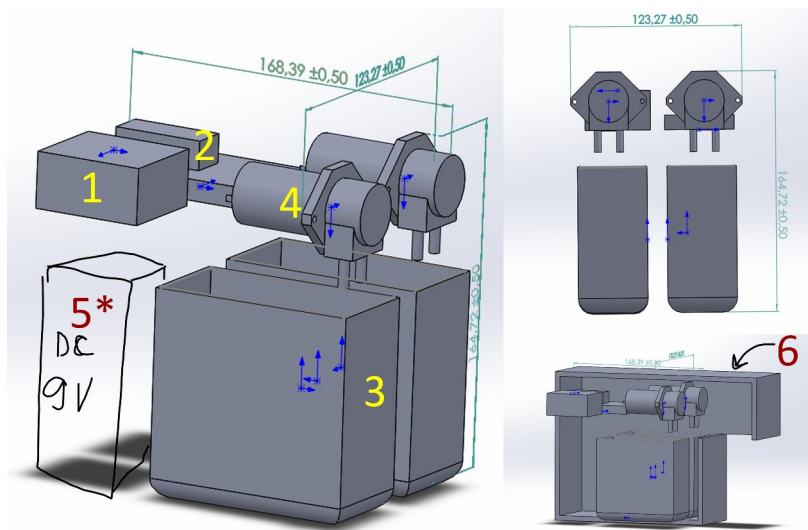


Схема включает в себя:

- Плату Arduino Nano;
- Макетную плату (в будущем будет заменена на текстолитовую);
- 2 перистальтических насоса Kamor CKP-DC-508;
- Питание — батарейку-крану 9В и провода для ее подключения в цепь;
- Драйвер мотора L298N;
- Соединительные провода.

Задачи: написать программу для схемы, спаять целиком на текстолитовой плате после проверки на макетной.

2. Сборка смоделирована в SolidWorks с оценочными размерами будущего корпуса.



На изображении:

1. Драйвер мотора
2. Макетная плата с вставленной в нее Arduino Nano
3. 2 резервуара с жидкостями
4. 2 перистальтических насоса Камюер
5. Место для установки батарейки-кроны 9В
6. Корпус

На изображении опущены соединительные провода и силиконовые трубки от насосов, которые будут идти к отверстию в корпусе (на рисунке отверстие расположено в выступе справа). Также опущена система передвижения, которая будет проектироваться на следующем этапе развития проекта (после сборки и проверки системы налива).

Задачи: сделать точные чертежи корпуса, а также креплений внутри него для схемы; вырезать корпус из фанеры; распечатать на 3Д принтере резервуары для жидкостей; собрать приближенный вариант проекта после проверки схемы.