STŘEDNÍ PRŮMYSLOVÁ ŠKOLA  
MLADÁ BOLESLAV

**ROČNÍKOVÁ PRÁCE**

Adam Bartoš

Mladá Boleslav 2024

STŘEDNÍ PRŮMYSLOVÁ ŠKOLA  
MLADÁ BOLESLAV

**ROČNÍKOVÁ PRÁCE**

**Autor: Adam Bartoš  
Studijní obor: 18-20-M/01 Informační technologie  
Vedoucí práce: Lukáš Mázl**

Mladá Boleslav 2024

# Obsah

[Obsah 3](#_Toc161949000)

[1 Úvod 5](#_Toc161949001)

[2 Obsah 6](#_Toc161949002)

[2.1 Použité technologie 6](#_Toc161949003)

[2.2 Sestavení pavouka 6](#_Toc161949004)

[2.2.1 Schéma zapojení 10](#_Toc161949005)

[2.2.2 Funkce pavouka 11](#_Toc161949006)

[2.3 Pavouk?? 11](#_Toc161949007)

[2.3.1 Řešení problematiky 11](#_Toc161949008)

[2.3.2 Webové rozhraní 12](#_Toc161949009)

[3 Závěr 13](#_Toc161949010)

[4 Přílohy 14](#_Toc161949011)

[4.1 Seznam obrázků 14](#_Toc161949012)

[4.2 Zdroje 14](#_Toc161949013)

**Prohlášení**

Prohlašuji, že jsem svou ročníkovou práci vypracoval samostatně a použil jsem pouze podklady (literaturu, projekty, SW atd.) uvedené v přiloženém seznamu.

Nemám závažný důvod proti zpřístupňování této ročníkové práce v souladu se zákonem č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon) v platném znění.

V Mladé Boleslavi dne podpis:

# Úvod

Smyslem této ročníkové práce bylo vytvořit pavouka, který zahýbe jednou nohou a zamává pomocí vytvořené funkce. V projektu byla použita technologie programovacího jazyka Python, jednotky esp32 a servo motorů MG9952. Celý pavouk vznikl pomocí propojení servo motorů a 3D tisku. Funkce byly testovány v programu PuTTy. Následně po otestování bylo potřeba kód nahrát do editoru zdrojového kódu Visual Studio Code a vytvořit pomocí programovacího jazyka Python internetové rozhraní pomocí WIFI propojení, aby pavouk mohl zvednout nohu při jednoduchém kliknutí tlačítka v prohlížeči telefonu.

# Obsah

## Použité technologie

Na díly pro pavouka byla využita 3D tiskárna. Pro větší efektivitu a lepší výdrž i bytelnost byl použit materiál PLA a PET-G. Ze začátku byl používán materiál PLA, ale tento materiál po roce používání ztrácí sílu a je biologicky rozložitelný. Bylo tedy lepší použít materiál tisku PET-G a díly nahradit. Ve středu pavouka je umístěna jednotka ESP-32 společně s I2C modulovým driverem pro připojení servo motorů, regulátor napětí, napájecí kabely a baterie.

## Sestavení pavouka

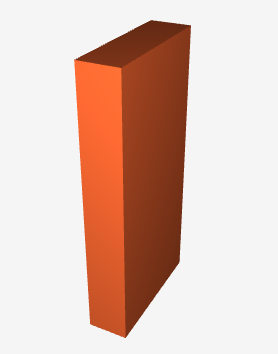
Na sestavení pavouka je potřeba zručnost, trpělivost a dostatek času. Je potřeba brát ohled na to, že díly na pavouka jsou všechny, krom servo motorů tištěné na 3D tiskárně a nejsou nějak zvláště odolné. Dále je potřeba všechny díly postupně tisknout, kde například jedna noha se tiskne 6 až 8 hodin. Menší díly samozřejmě trvají menší čas. Proto byl ale zapotřebí čas. Jen samotné vytváření dílů na pavouka trvalo měsíc. Začalo se velkými částmi těla, jako bylo například spodní část těla, která byla výhradně určena pro držení všech elektrických součástek, také horní část, pro zakrytí součástek, aby pavouk měl hezčí vzhled a byl kryty i shora. Dále také nohy. Celkem je na pavoukovi 6 nohou, které se ale tiskly vícekrát, protože bylo potřeba upravovat konstrukci nohy podle váhy celého pavouka poté, co do těla byla umístěna všechna potřebná technika. Jako další následovaly díly, které držely celé tělo pohromadě a jako poslední menší dílky pro spojení servo motoru s držákem nohy a tělem. Po vytištění všech dílu je možné přistoupit na stavění. K sestavení je také potřeba 18\* servo motor, protože díly, které drží nohu jsou modelované tak, aby v každém držáku byl umístěn servo motor, který hýbe s nohou a zároveň ji drží. Dále jsou potřeba šrouby M2,5 a závitové vložky do plastu na pozdější upevnění na šrouby do dílů. Pokud je připravené vše, přesuňme se na samostatné sestavení, které začíná tělem pavouka. První vezmeme spodní díl pavouka a sešroubujeme ho s druhým, tím stejným dílem, kde vznikne první spodní díl pavouka.

Obsah obrázku skica, trojúhelník, design

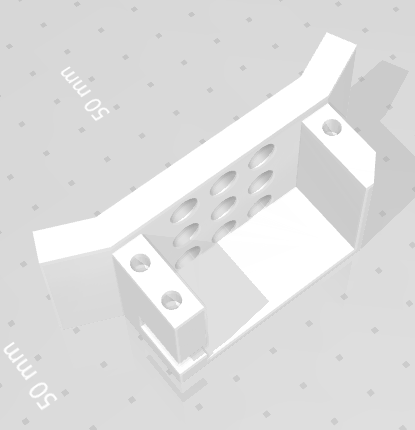
Popis byl vytvořen automaticky

Obrázek 1: Spodní tělo pavouka [1]

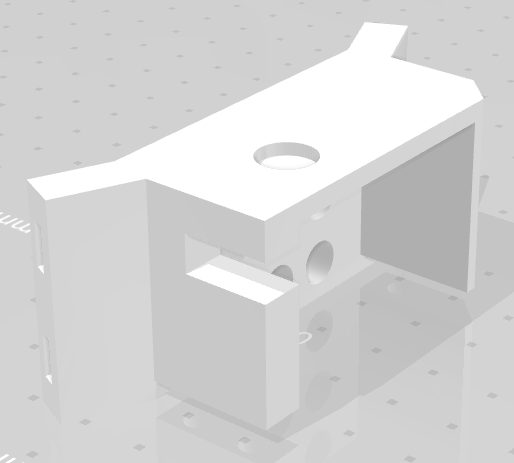
Následně je potřeba sestavit samotné tělo pavouka, které je tvořeno čtyřmi částmi, levá strana těla, pravá strana těla, zadní a přední strana. Díly na tělo pavouka se vkládají na spodní tělo pavouka a následně přišroubují. Všechny mají v horní části připravenou díru pro umístění držáku nohy a servo motorů. Dále mají viditelný vyhrazený prostor pro vedení kabelů dovnitř pavouka. Na 3. ZKONTROLUJ SI ČÍSLA OBRÁZKŮ!! obrázku vidíme první část těla pavouka, kde lze vidět i díry pro piny, které uchytí držák na nohu. Další díl, který je velmi podobný předchozímu, ale je otočený, a proto půjde přímo naproti předchozímu dílu na druhou stranu. Vidíme na obrázku číslo čtyři. Třetí část těla pavouka se skládá z dvou míst pro servo motory a zadního otvoru pro případné opravy po sestavení pavouka a místa na kabely. Čtvrtá zadní a také poslední část se skládá také z dvou míst pro servo motory a zadního otvoru pro případné opravy či připevnění jiných dílů v budoucnu. Hlavní části těla se k sobě připevňují pomocí vytištěných přípojek, na které má každá část místo na boku. Vtlačí se do části hlavního těla a poté spojí k sobě. Takto se to udělá u každé části hlavní konstrukce a …. blbost



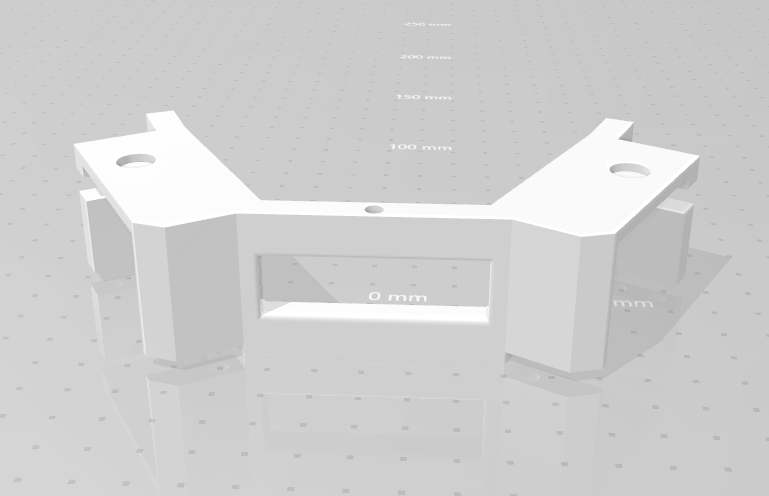
Obrázek 2: Pin pro upevnění těla [CITACE]



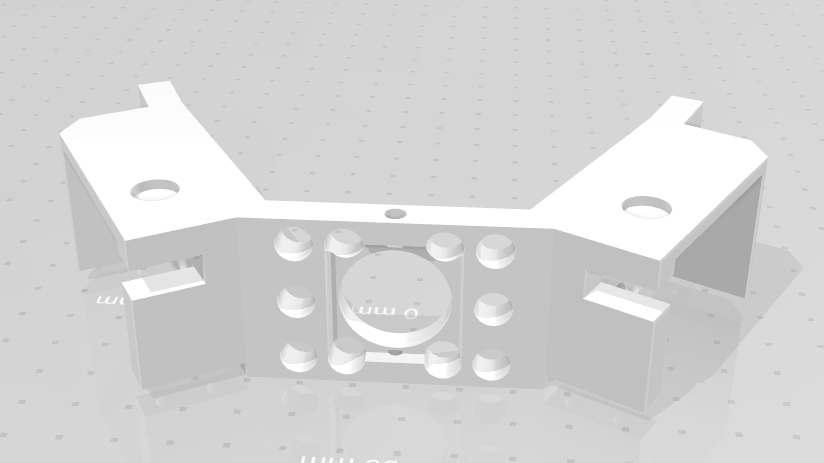
Obrázek 3: Tělo pavouka první část [CITACE]



Obrázek 4: Tělo pavouka druhá část [ČÍSLO CITACE]



Obrázek 5: Tělo pavouka třetí část [ČÍSLO CITACE]



Obrázek 6: Tělo pavouka čtvrtá část [URL DOPSAT!! CITACE!!]

### Schéma zapojení

Do robotického pavouka bylo potřeba vymyslet napájecí systém. První nápad byl přes jednu 9 V baterii, která při všech následných testech neunesla proud všech servo motorů, a proto se přidaly dvě další. Po následných testech prováděné digitálním multimetrem jsou požadované servo motory na napětí, které nespálí jednotku a unese energetickou náročnost motorů. Servo motor je zapojen do modulového driveru, který je připojen do regulátoru napětí a vede vodiči DuPont do jednotky ESP. Z modulového driveru vede kabel do servo motoru, který je připojený na portu modulového driveru. Od 0 do 15, celkem se zde nachází 16 portů, kde pro funkci zvednutí nohy jsou potřeba pouze 3.

### Funkce pavouka

Tady bude jak pavouk funguje?

## Pavouk??

Nevim co sem napsat tedko

### Řešení problematiky

Ačkoliv projekt zní jednoduše, následný problém nebyl jednoduchý vyřešit. První problém nastal již při sestavování pavouka, kdy se 3D tisk pozastavil z důvodu špatného formátování tisku a v trysce se zasekl a vychladl celý materiál na daný tisknutý díl. To znemaná, že se nedal odloupnout. Prvně se tedy řešilo, jak se díly opraví, jestli je vůbec možné opravit díl anebo je potřeba koupit celé nové tělo. Bylo rozhodnuto vyřešit problém bez nových dílů. Proto bylo potřeba celkové čistění tiskárny, kde bylo zapotřebí odřezat větší části zaseknutého materiálu a následně vyjmout trysku společně s motorem a postupně opatrně nahřívat a odendávat části, které jsou horké natolik, aby byly možné bez poškození odejmout z těla tiskárny. Po postupném sundávání materiálu zůstalo čisté tělo. Zkusilo se tedy nainstalovat zpět do tiskárny a dát testovací tisk. Tisk proběhl úspěšně a problém byl opraven, mohlo se tedy pokračovat dále. Po úspěšném tisku všech dílů bylo zjištěno, že tělo neudrží elektroniku, protože model pro tisk nebyl upravený podle představ. A proto bylo zapotřebí upravit některé díly, jako jsou spodní část těla, kde původně byly díry, nyní vyplněna, dále úprava nohy, opět stejný problém, při sestavování bylo zjištěno, že model neodpovídá realitě, a proto bylo potřeba upravit model pro lepší stabilitu pavouka a udržení celkové váhy. Nyní je noha upravena zpevněním.

### Webové rozhraní

Tady bude něco o tom rozhraní, který ještě nemám hotový 😊

# Závěr

Shrnutí práce, rekapitulace probrané problematiky.

Při konstruování pavouka bylo potřeba vyřešit několik nemalých problémů, které byly vždy inovativně vyřešeny a při dalším výskytu chyb opraveny. Podařilo se zkonstruovat pavouka, který má internetové rozhraní a zamává jednou nohou. Sestavování proběhlo podle plánu, až na několik menších problémů.

# Přílohy

## Seznam obrázků

[Obrázek 1: Spodní tělo pavouka [1] 7](#_Toc161948658)

[Obrázek 2: Pin pro upevnění těla [https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files#preview:file-KUwAr] 8](#_Toc161948659)

[Obrázek 3: Tělo pavouka první část [https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files#preview:file-bgsnv] 9](#_Toc161948660)

[Obrázek 4: Tělo pavouka druhá část [https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files#preview:file-EcijR] 9](#_Toc161948661)

[Obrázek 5: Tělo pavouka třetí část [https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files#preview:file-UfEkW] 10](#_Toc161948662)

[Obrázek 6: Tělo pavouka čtvrtá část [URL DOPSAT!! CITACE!!] 10](#_Toc161948663)

## Zdroje

*Printables* [online]. [cit. 2024-03-21]. Dostupné z: <https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files>

[[1]](#footnote-1)

1. *Pin pro upevnění* [online]. 2024 [cit. 2024-03-21]. Dostupné z: https://www.printables.com/cs/model/105046-3d-printed-hexapod/files#preview:file-KUwAr [↑](#footnote-ref-1)