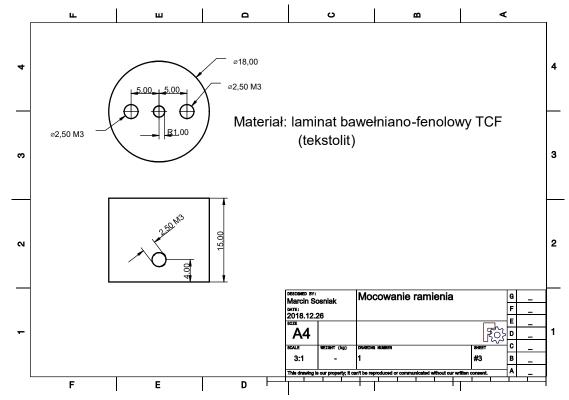
| | | | | / | |
|---------------|---|---|----|----|--------|
| 5 | n | | tr | eś | \cap |
| \mathcal{I} | Μ | J | CI | CJ | CI |

SYSTEMY WBUDOWANE AGH DOKUMENTACJA SZCZEGÓŁOWA

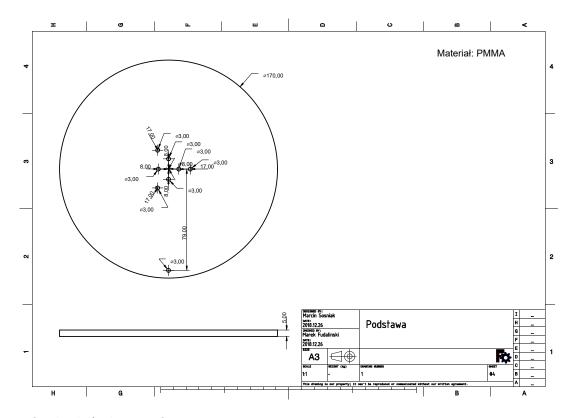
PROJEKCJA ZEGARKA PRZY POMOCY NEOPIXELI NA WAHDLE. MAREK FUDALIŃSKI MARCIN SOŚNIAK

- 1) Materialy:
- Arduino Pro Mini
- Cewka do indukcyjnego zasilania Arduino pro Mini
- Neopixele WS2812B 12 sztuk
- Silnik elektryczny bez szczotkowy D1811-2000
- Cyfrowy Czujnika Hala U9 TLE4905 sztuk 1
- Magnes neodymowy 1
- Programator AVR Dragon
- laminat bawełniano-fenolowy TCF
- laminat epoksydowo-szklany
- izolowane kable metr
- + BOM (w mechanika/BOM.txt):
 - o element;ilość;Norma/opis;
 - o M3x8;3;DIN7991 stal czarna;
 - o M3x10;8;DIN7991 stal czarna;
 - o M2x10;1;DIN933 stal czarna;
 - o M3x5;1;DIN912 stal czarna;
 - M3x8;1;DIN913 stal czarna;
 - o M3x12;3;dystans mosiadz gwint wewntrzny-zewnętrzny;
 - o M3x20;3;dystans polietylen gwint wewntrzny-wewnętrzny;
 - o M3x25;1;dystans mosiadz gwint wewntrzny-wewnętrzny;
 - o silnik;1; silnik D1811-2000;

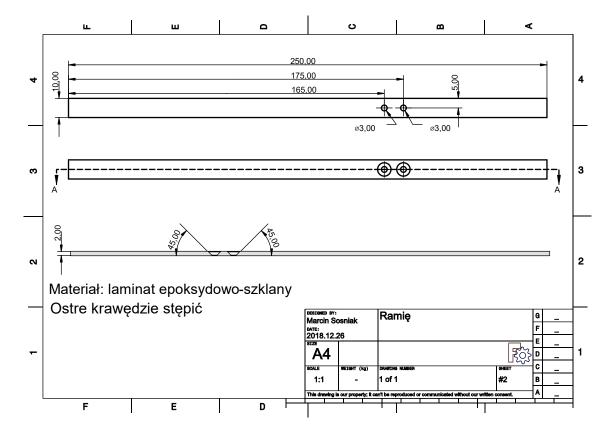
2) Budowa Mechaniki:



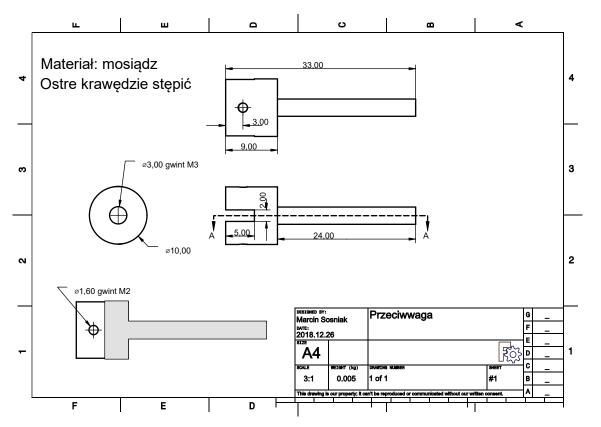
1 mocowanie Ramienia [mechanika/mocowanie.svg]



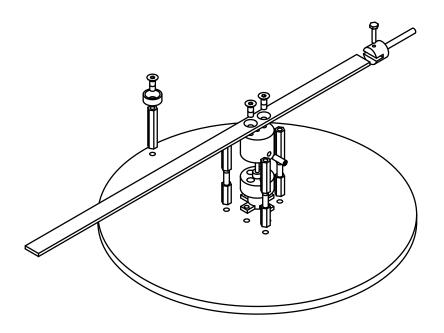
2 Podstawa [mechanika/Podstawa.svg]



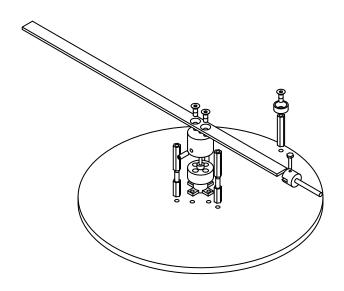
3 Ramię [mechanika/ramie.svg]



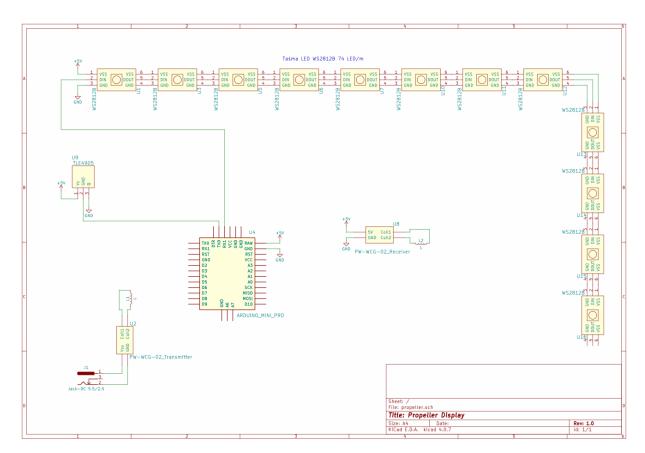
4Przeciwwaga [mechanika/przeciwwaga.svg]



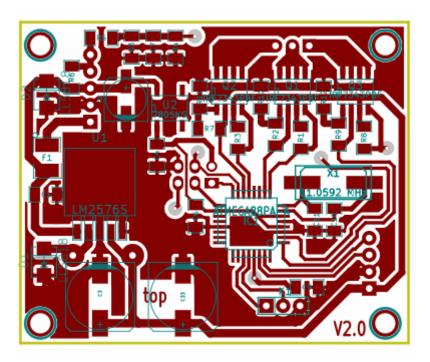
5 aksometryczny1 [mechanika/aksometryczny_1.svg]



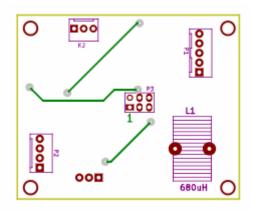
3) Schematy:



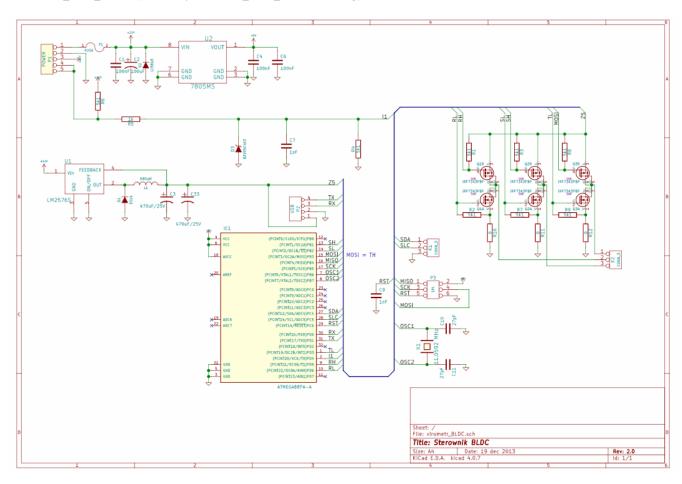
7 Propeller Display [Schematy/propeller.sch.svg]



8sterownik_BLDC [Schematy/sterownik_BLDC.SCH.svg]

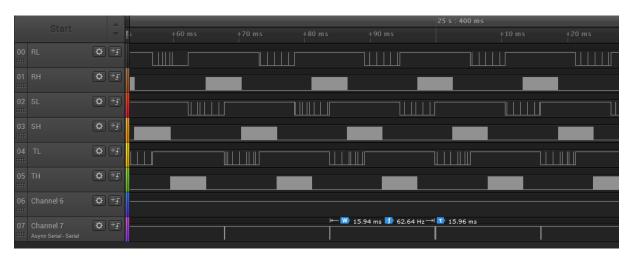


 $9 sterownik_BLDC_bottom \ [Schematy/sterownik_BLDC_bottom.PCB.svg]$

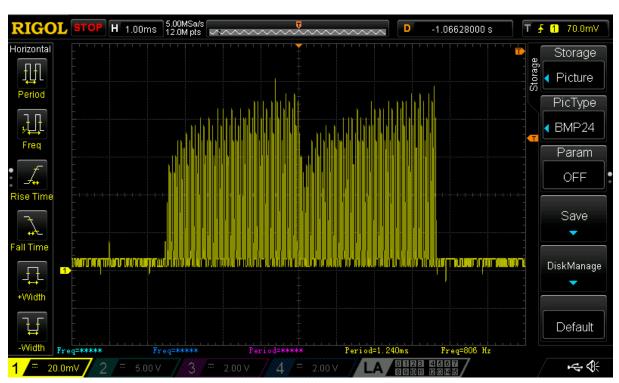


 $10 sterownik_BLDC_top~[Schematy/sterownik_BLDC_top.PCB.svg]$

4) Pomiary



11 Sterowanie silnikiem [pomiary/Sterowanie_silnikiem_ZMINIONE_KANALY_xL_Z_xH.png]



12 Wysyłanie sygnału do diod [pomiary/Pomiar_pradu_10A_na_V.bmp]