

Монтировка для телескопа

Цель: создание автоматической системы слежения для любительского телескопа

Список технологий:

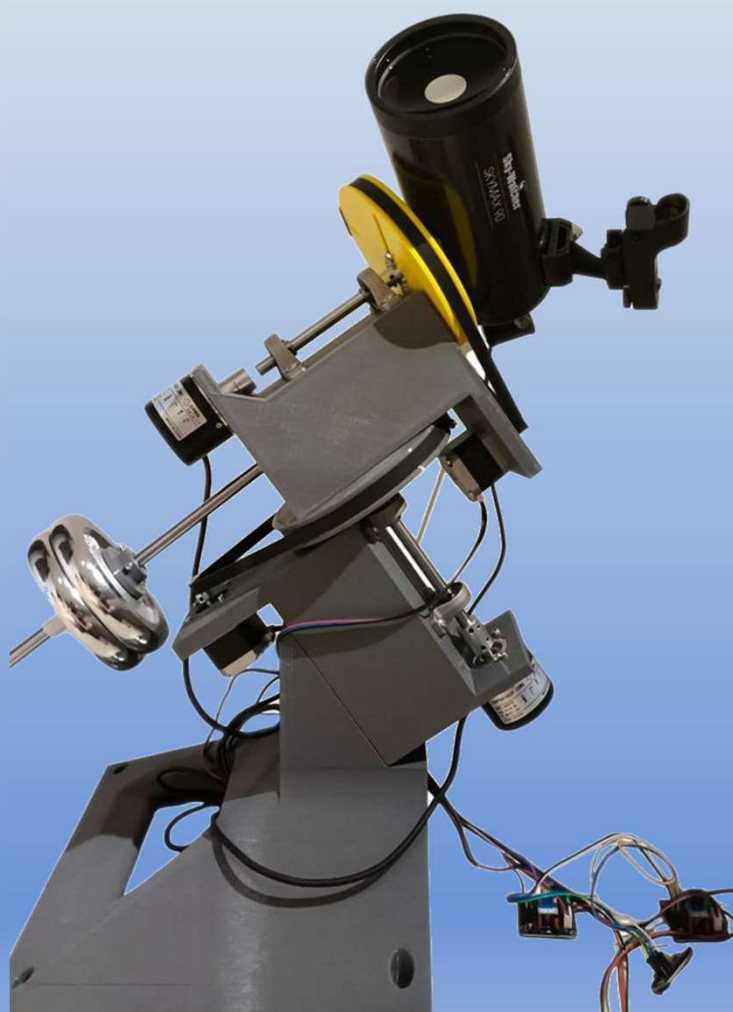
FDM-печать
Ремённая передача
Обратная связь
Автокалибровка
Микрошаговый режим шаговых двигателей
Прошивка микроконтроллеров

Комплектующие:

шаговые двигатели (x2): NEMA 17
оптические энкодеры (x2): ZSP5810
корпус из PETG пластика
Драйвер шагового двигателя: Trinamic TMC2208
Ременная передача :
блок питания :
Подшипники :
Микроконтроллер: ATmega 328 P (Arduino Nano)

Функционал устройства:

Go-To к объекту
Система слежения за объектом
Автокалибровка
Работа от портативного Li-ion блока 12
- 15 В DC
Подключение к ПК



Выполнил студент ФРКТ
Лисененков Глеб Сергеевич
Б01-104
МФТИ 2025г