

『기초설계』스마트로봇자율자동차 프로젝트 점검

함예은

1. 프로젝트 진행상황 요약

- 개발현황

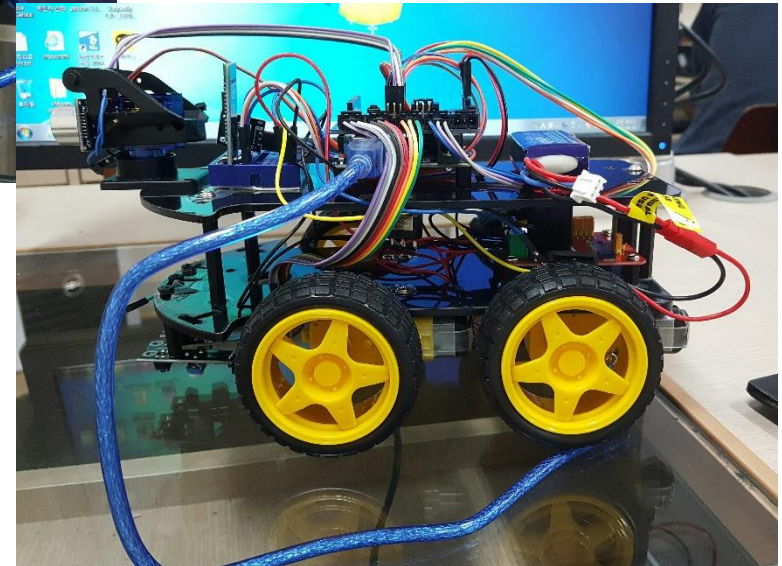
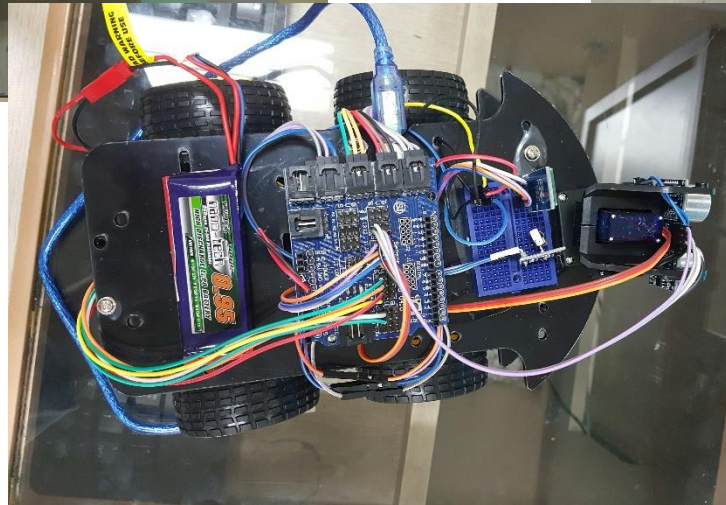
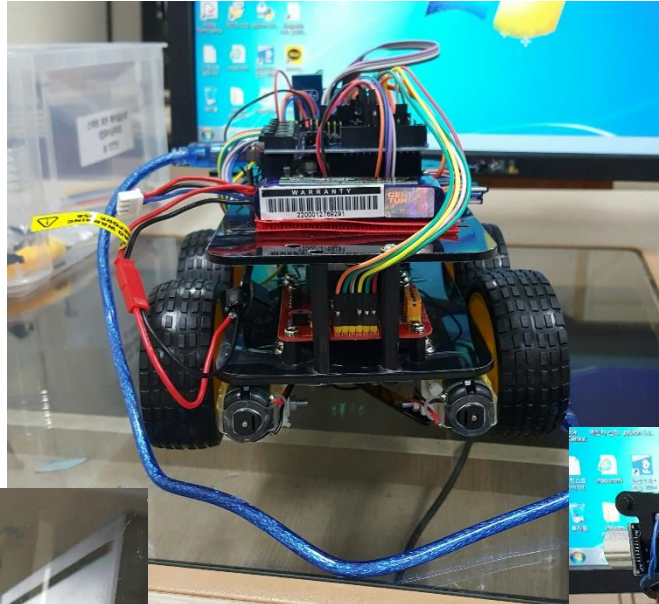
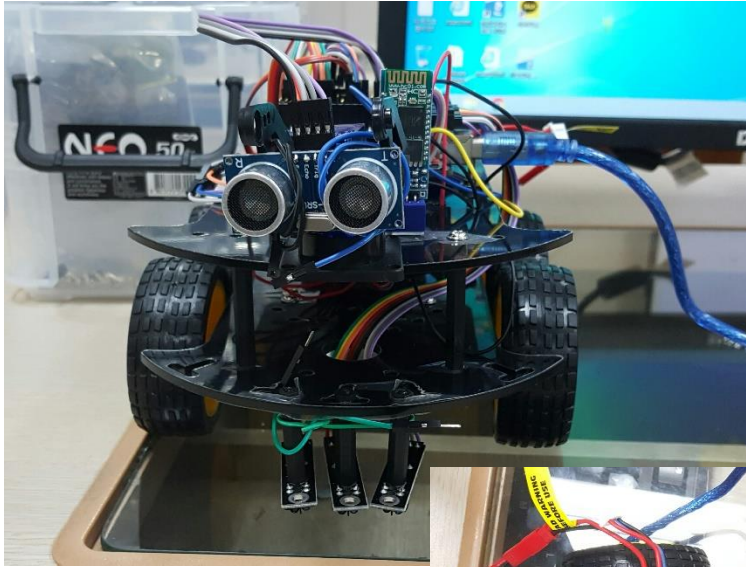
- DC모터 정상 작동, 라인트레이스를 이용하여 실제 구동이 가능하기는 하지만 바퀴가 헛도는지 조종을 똑바로 해도 라인에서 벗어난다.(라인 인식이 안 된다.)

- 개발적용내용

- DC모터 적용함, 블루투스 연결함, 라인트레이스는 아직 적용되지 못함

2. 프로젝트 진행상황 자료화면

- 조립은 다 끝났음



3. 프로젝트 주행화면

