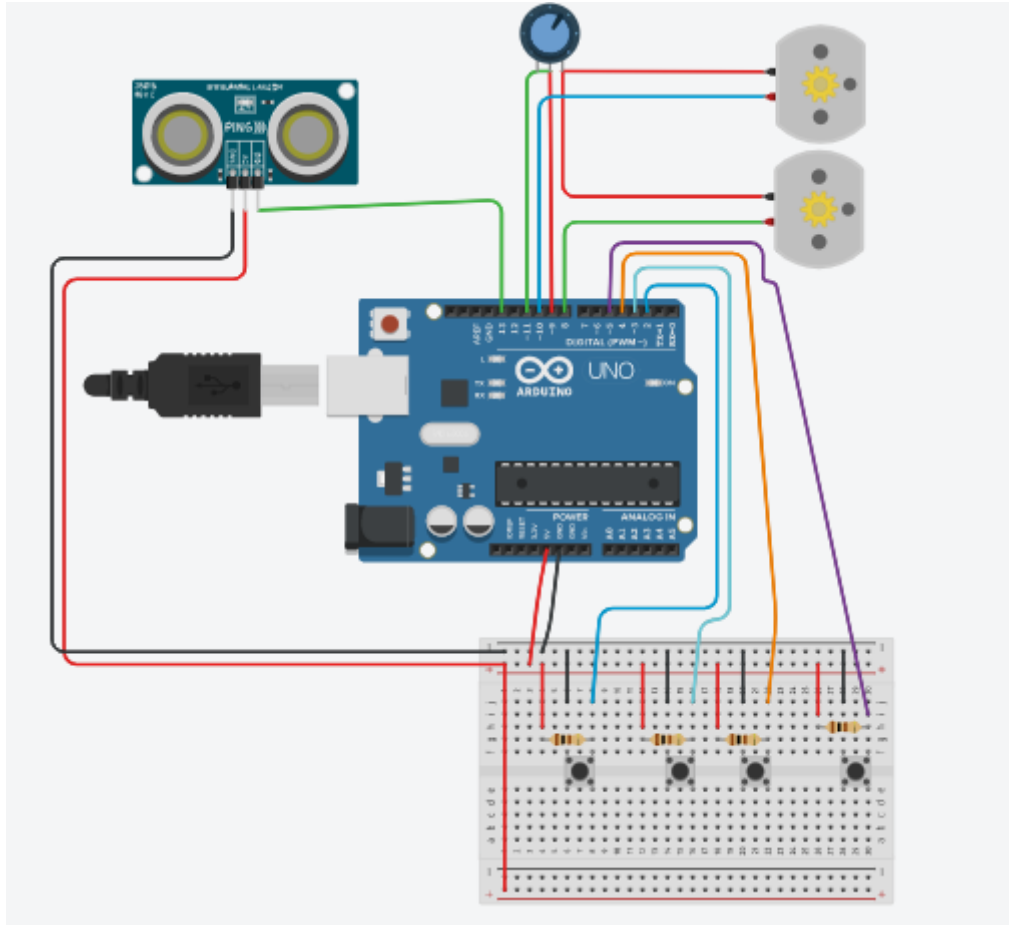


تصميم نظام تحكم آلي لروبوت ممثال ل Turtle Bot



1. محركين متصلين بوحدة تحكم

- استخدمت محركين DC Motor
- وحدة تحكم Arduino Uno
- مقاومة متغيرة Potentiometer
- 4 Pushbutton
- Ultrasonic
- Breadboard

2. إمكانية تحديد عدد دورات العجلة المتصلة مع المحرك

- استخدمت مقاومة متغيرة متصل مع وحدة التحكم و المحركين Potentiometer.

3. أربع منافذ لاستقبال أوامر الاتجاهات الأربعة

- استخدمت 4 PushButton لاتجاهات الأربع أمام خلف يمين يسار
- متصلة مع وحدة التحكم .

4. مستشعر لاستشعار وجود الاجسام أمام الروبوت

- استخدمت Ultrasonic وتحديد المسافة المسموحة بين الروبوت والجسم على سبيل المثال 10cm
- متصلة مع وحدة التحكم.

