

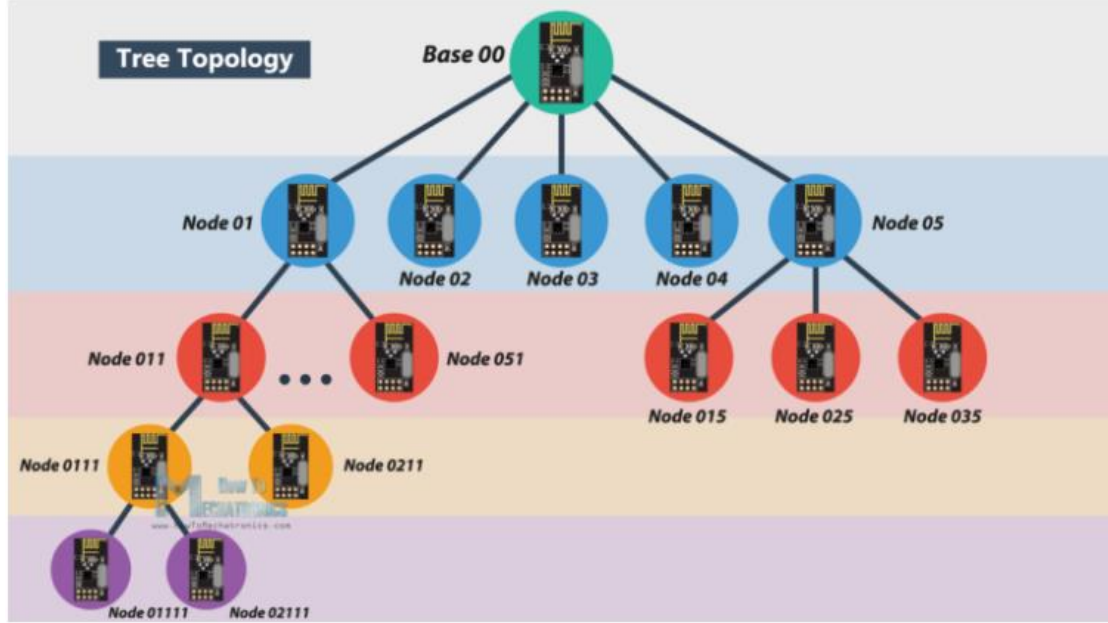
أكتب خوارزمية تشغيل 3500 روبوت بشكل متزامن

نستخدم تقنية WIFI ZigBee وتهدف لجعل جهاز الاستقبال جهاز إرسال

نستطيع استخدام المستشعر NRF24L017 Wireless Network with Multiple

يستطيع هذا المستشعر أن يكون جهاز استقبال وإرسال إشارة wifi

ويستطيع التواصل مع أكثر من جهاز في نفس الوقت



في المثال لدينا خمسة صفوف ولدنيا 5 NODE التي تتلقى أول إشارة من جهاز الارسال الأساسي فحساب الاجهزة التي أن تصلها الإشارة $5 \times 5 = 25$ جهاز تصله الإشارة بشكل متزامن , وكل جهاز يستطيع أن يكون جهاز استقبال وإرسال الإشارة للبدء

المصدر : <https://howtomechatronics.com/tutorials/arduino/how-to-build-an-arduino-wireless-network-with-multiple-nrf24l01-modules>

حدد نوع المحركات الأمثل لتنفيذ المشروع بأقل تكاليف ممكنة

SERVO MOTOR

Specifications

- Weight: 55 g
- Dimension: 40.7 x 19.7 x 42.9 mm approx.
- Stall torque: 8.5 kgf·cm (4.8 V), 10 kgf·cm (6 V)
- Operating speed: 0.2 s/60° (4.8 V), 0.16 s/60° (6 V)
- Operating voltage: 4.8 V a 7.2 V
- Dead band width: 5 μ s
- Stable and shock proof double ball bearing design
- Temperature range: 0 °C – 55 °C