

תכנון מכלול ההנעה

מטרת מכלול ההנעה היא לאפשר את תנועת הרכב במסלול שנקבע. מכלול זה כולל מיקרו-בקר מסוג ESP32, שני דרייברים מסוג L293D, מקור מתח וארבעה מנועי DC.

הדרייברים משמשים כדוחפי זרם, ומאפשרים שליטה על כיוון וסיבוב כל אחד מהמנועים תוך אספקת הזרם הדרוש להפעלתם.

הבקר שולח פקודות לדרייברים, אשר בתורם מפעילים את המנועים בהתאם לכיוון ומהירות התנועה הרצויים.

- רשמנו במפרט הטכני את הנתונים IOH/IOL כדי להראות שהזרם של ה-ESP לא מספיק לבדו כדי להפעיל מנוע ולכן יש צורך בדוחף הזרם.

