# 2주차 진행 상황

비콘을 활용한 모바일 로봇의 위치 추정 시스템

작성자 : 김동혁

#### DC 모터 선정



IG-42GM 감속비 1/24

정격 전압: 24V

출력: 34.7W

정격 토크 : 9.5 [Kgf-cm]

정격 회전 수 : 246 [RPM]

엔코더 부착되어 있음

정격 속도 : 1.67m/s(6 km/h)

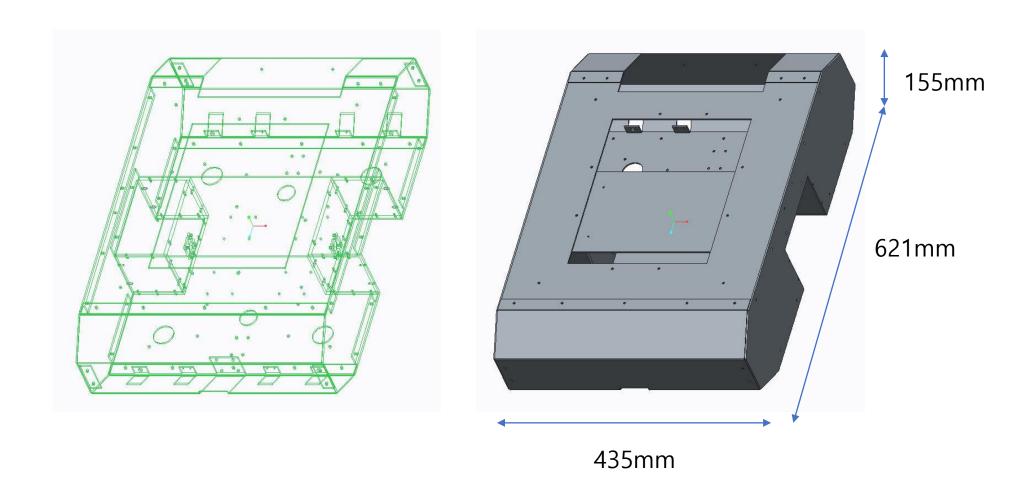
엔코더 사향: 1회전당 19[pulse]

기어비 고려: 456[pulse]

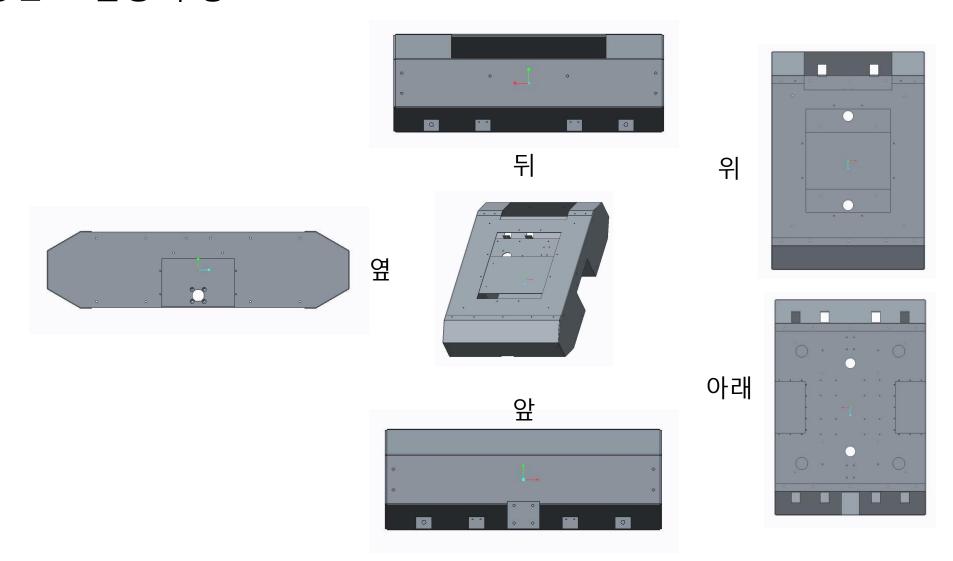
분해능 : 약 0.8 [도]

거리 분해능: 0.9[mm](바퀴 직경-130[mm])

#### 중간 3D 모델링



## 중간 모델링 투상도



# bom

num	품명	수량	단가(원)	상품금액 합계	구매처
•	캐스터(회전)-1011(1 1/8인치)	2	880	1760	
2	1N5819	10	50	500	
3	E/C 50V 0.1uF(85°C)	20	20	400	
4	E/C 50V 1uF (85°C)	10	20	200	
	E/C 50V 10uF (85°C)	10	20	200	
$\epsilon$	E/C 50V 100uF(85°C)	10	55	550	
7	F/C 16V 330uF (85°C)	10	50	500	
8	Mono Cap 0.1uF Y5V 50V	20	30	600	
Ģ	K1010	5	140	700	
10	디지털테스터기(포켓)(DM-300A)	1	22000	22000	
11	비자성핀셋(ACE-SS)	1	2200	2200	
12	케이블 절단가위(P-100)	1	2500	2500	
13	8 니퍼(MN-100)	1	12900	12900	
14	Ring Coil 13파이 (330uH)	10	260	2600	
15	MAX232EPE	1	1850	1850	
16	Dc잭 플러그-2.5파이	1	360	360	
17	7 IRF4905	4	1500	6000	
18	집저항 1608사이즈 J급 10KΩ	100	5	500	
	9 수축튜브 12파이/투명(1M)	2	400	800	
20	지세리미 2012시에도 4 75년 2구	100	10	1000	
2	SH152-5.08(2Pin)	3	780	2340	
	줄세트 8PK-605L	1	9000	9000	
	오프로드바퀴 130파이 색상 : 블루 황동허브추가(길아 18mm):8mm 황동허브추가(길이 30mm):8mm	2	15000	30000	
24	수축튜브 8파이/검정(1M)	2	280	560	
2!	[ 특가	5	1350	6750	
26	집저항 2012사이즈 J급 1KΩ	100	5	500	
27	7 칩저항 2012사이즈 J급 300Ω	100		500	
	집저항 2012사이즈 J급 4.7KΩ	100	5	500	
29	CH0640-04(Molex 5051-04)	4	30	120	
30	LA0640-02(Molex 5046-02)	3	40	120	
3′	Serial LCD 420 블루 모듈(4*20)	1	33000	33000	
32	스트리퍼 CSP 30-1	1	8800	8800	
33	(20mm)	10	36	360	
34	(19mm)	10	36	360	디바이스마트
3!	0.4mm(250g)(유연)	1	23700	23700	(부가세 미포함)
	BTK-5P	1	750	750	
3.	7 칩저항 1608사이즈 J급 62Ω	100	5	500	
38	L16FNR-BLUE 전원 (PUSH LED METAL SWITCH 12V)	2	7200	14400	
39	ULN2803APG	1	400	400	
40	LW0640-04 (Molex 5045-04)	4	50	200	
4	UL1007-AWG22_30 (30M) (빨 강)	1	8500	8500	-
42	(성)	1	8500	8500	
43	5051용 클림프 (낱단자)	20	18	360	
44	골드 바나나잭 6mm XT150 빨강	1	1600	1600	
4.	골드 바나나잭 6mm XT150 검정	1	1600	1600	
46	DC모터드라이버(DCMD-50-D)	2	38000	76000	
47	, 아두이노 PS2 조이스틱 모듈 [SZH-EK056]	1	1800	1800	

현재 구매 금액 : 68,5879원

#### 현재 문제점

• 문제점: 모터 드라이버나, 일부 부품의 데이터시트에 서포트나 지지 대를 결합할 홀 간격이 나와있지 않아 설계에 지장이 있었다.

해결 :제조 회사에 문의 하거나 일부 문의에 답하지 않는 제품은 마운트 도면을 찾아서 해결하였다.

문제점: 베터리와 와이파이 공유기를 고정할 방법이 필요하다.
예상 해결 방법: 케이블타이 마운트를 설치하여 케이블 타이로 고정

• 문제점 : 비콘 구입에 차질이 있다.

• 문제점 : 움직이는 방향을 알기 위한 센서 MPU9250의 설치 위치 및 설치 방법(방진, 모터의 자기장, 강자성체 근접 여부 등)

### 다음 주 예정

1. Estimote에 구입 문의

2. 상판 설계, 2D 도면 작업.

3. 일부 회로 납땜