

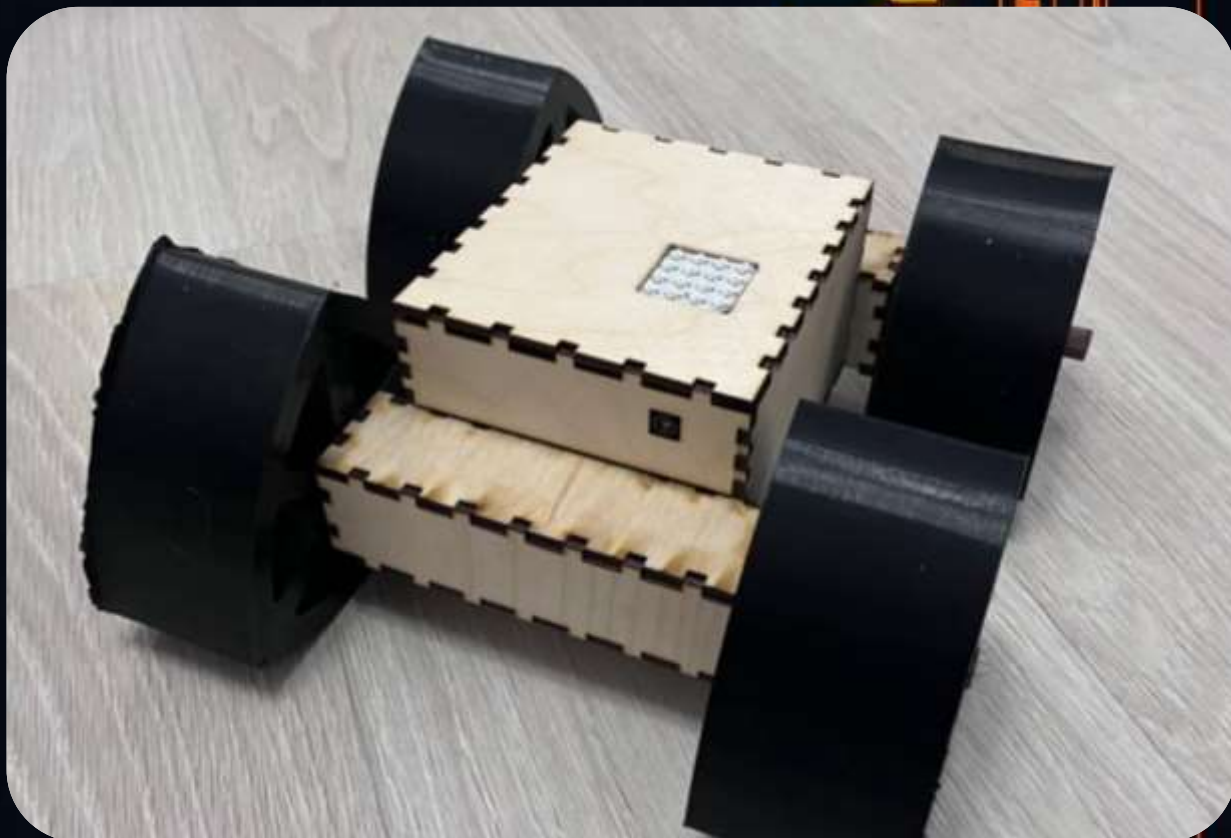
Бот с камерой на радиоуправлении (bots)

Цель проекта - создание бота способного передавать изображение с камеры и ездить на треугольных колесах

Компоненты которые использовались в сборке:

- микроконтроллер ESP32 DEV MODULE
- драйвер для моторов
- силовой ключ
- монтажная плата
- два мотора
- держатели для аккумуляторов
- аккумуляторы
- корпус, выполненный из фанеры
- треугольные колеса из TPU
- микроконтроллер ESP32 CAM
- Светодиодная RGB матрица 4x4 (Тройка-модуль)
- Соединительные провода

Задачи проекта - собрать все компоненты на монтажной плате, соединить их с моторами и аккумуляторами, создать корпус и колеса бота, написать код, обеспечивающий работу бота, выполняющего поставленную цель



QR-код на GitHub проекта

Проект сделал Андреев Кирилл студент группы Б04-303 в 2025 году