



Задачи

1. Свържете кабелите между драйвъра и контролера за реализиране на ШИМ за двигателите. Дефинирайте съответните щифтове (пинове).
2. Допълнете програмата в частта за въртене на колелата и експериментирайте с различни скорости и посоки.
3. Определете минималната стойност (от 0 до 255) за ШИМ на двигателите, при която платформата може да се придвижва.
4. Свържете кабелите между контролера и сензорите. Дефинирайте съответните щифтове. Определете минималното разстояние, правилно отчитано от сензорите.
5. Допълнете алгоритъма за движение покрай стена. Използвайте показанията на: ултразвуковия сензор за разстояние, за да поддържате платформата на определено разстояние от стената; инфрачервения сензор за наличие на препятствие или насрещна стена.

Начален код:

в прилежащия файл tank.ino