

Výběr komponent

Po zvážení všech možností jsem se robota rozhodl řídit přes Raspberry Pi 4 a Raspberry Pi Pico, Pico by jen dostávalo řídicí signály od druhého Raspberry a bylo by přímo napojené na komponenty. Ke krokovým motorům v těle NEMA17, které máme k dispozici jsme vybrali řadiče DRV8825. Dále budeme používat koncové spínače umístěné v každé ose kromě šesté pro detekci krajních poloh. Šestá osa bude kontinuální, aby robot mohl třeba šroubovat.