

Výběr komponent

Robota jsem se 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, kterými budou měnič (tady si nejsem jistý jaký, nevím jestli ním musí být DM332T přímo pro Nema 17), krokové motory Nema 17 a koncové spínače pro každou z os robota.