

ТЕХНОЛОГИЧНО УЧИЛИЩЕ ЕЛЕКТРОННИ СИСТЕМИ към ТЕХНИЧЕСКИ УНИВЕРСИТЕТ - СОФИЯ

КУРСОВ ПРОЕКТ

Тема: Разработване на двуколка с дистанционно управление

Разработващи:

Алекс Ласкин

Боян Каратотев

Научен ръководител:

Маг. Инж. Росен Витанов

София 2018

Задание:

- Разработване на радиоуправляема двуколка, която да балансира сама и да(да допишем нещо).

Обща характеристика:

- В днешно време има всякакви видове радиоуправляеми колички. Ние обаче искаме да създадем нещо несъществуващо. Количката има за цел да наподобява (боя не съм гледал старуорс ти си тук) ,но с две колела за да може да осгури по-лесно управление и по-добър баланс.

Глава I. Корпус

- Корпусът представлява метална конструкция, която има за цел да направи статично свързване между двете колела и механизма за управление на двуколката. (трябва да приложим снимка)

Глава II. Механизъм за управление на двуколката

- Механизмът за управление представлява Ардуино , контролиращо две N ватова моторчета свързани към колелата. (малко е и трябва и снимка)

Глава III. Радиоуправление

- Тук не знам какво да пиша

Глава IV. Софтуер на механизма за управление на двуколката

- ТВА

Глава V. Софтуер за радиоуправление

- ТВА

Заболя ме Главата VI. (Неща които трябва да ми кажеш)

- - блоксхеми и код
- - свързване
- - снимки (по слайдовете ги пише)
- - модел на ардуиното
- - как ще го управляваме
- - и ако се сетиш нещо бонус