Projekt zespołowy - Robot zwiadowczy

SEKCJA ELEKTRONICZNA

Robot zwiadowczy - Trzeci kamień milowy (16.05.2022)

Igor Giziński, Michał Mendelak



Prowadzący: dr hab. inż Elżbieta Roszkowska

Katedra Cybernetyki i Robotyki Wydziału Elektroniki, Fotoniki i Mikrosystemów Politechniki Wrocławskiej

Spis treści

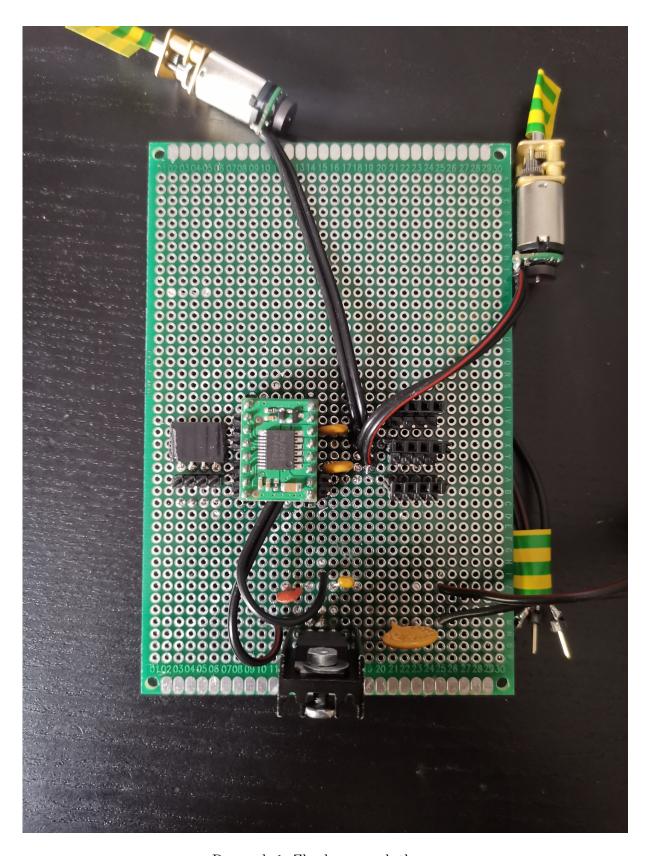
1	Charakterystyka kamienia milowego	1
2	Wykonane zadania]

1 Charakterystyka kamienia milowego

Trzecim kamieniem milowym dla sekcji elektroników było wykonanie płytki pcb pozwalającej na uruchomienie silników i pozostałych peryferiów robota.

2 Wykonane zadania

Na początku prac dokonano kilku poprawek dla utworzonego wcześniej schematu wynikających ze znalezienia lepszego rozwiązania dla zabezpieczenia układu przed wysokim przepływem prądu oraz stosowania innego modułu STM32. Następnie zbudowano płytkę [1], która posiada piny pozwalające na zasilanie dodatkowych peryferiów przez co uwzględnia potencjalne rozwijanie projektu w przyszłości. Głównym opóźnieniem okazało się niedziałanie niektórych z zamówionych elementów elektronicznych przez co trzeba było zamówić je ponownie. Zdjęcie układu i nagranie przedstawiające działanie płytki zostały dodane do repozytorium na githubie.



Rysunek 1: Zbudowana płytka