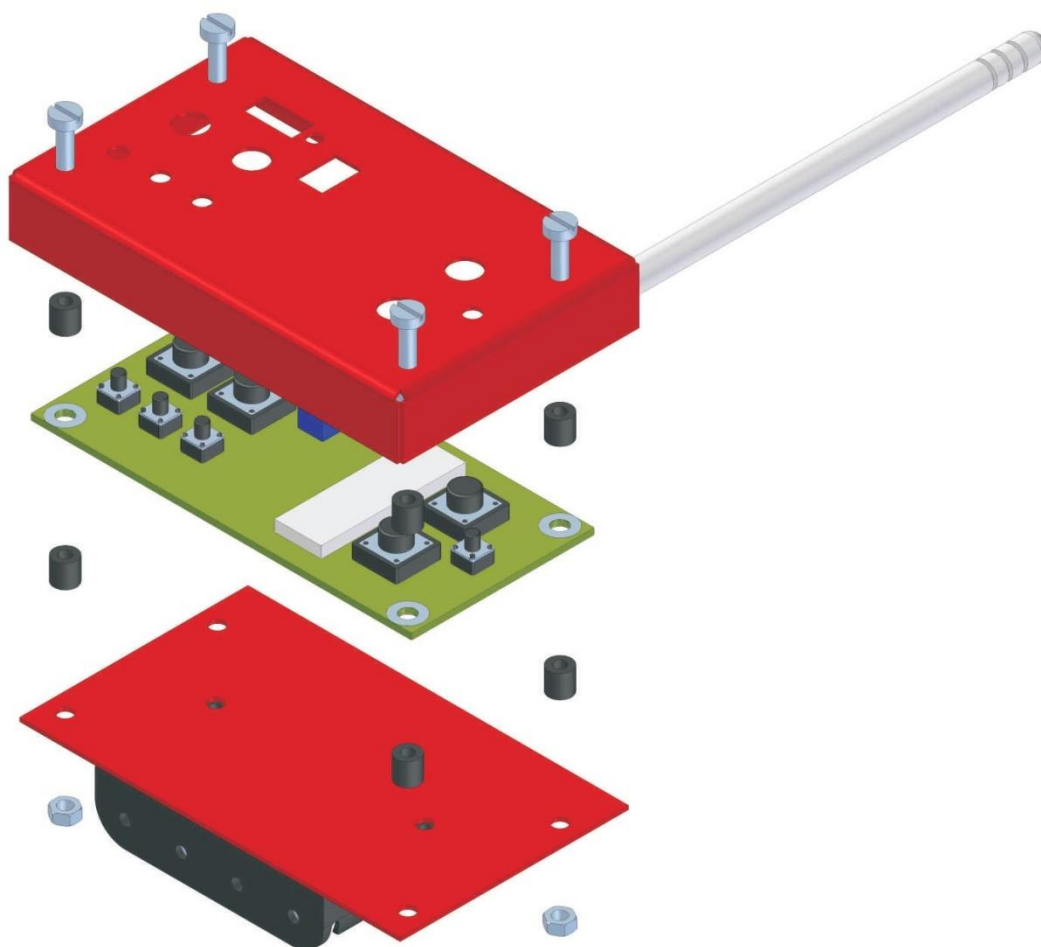


INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Přípravy na kroužek Mechatronika – KA6(A2d)

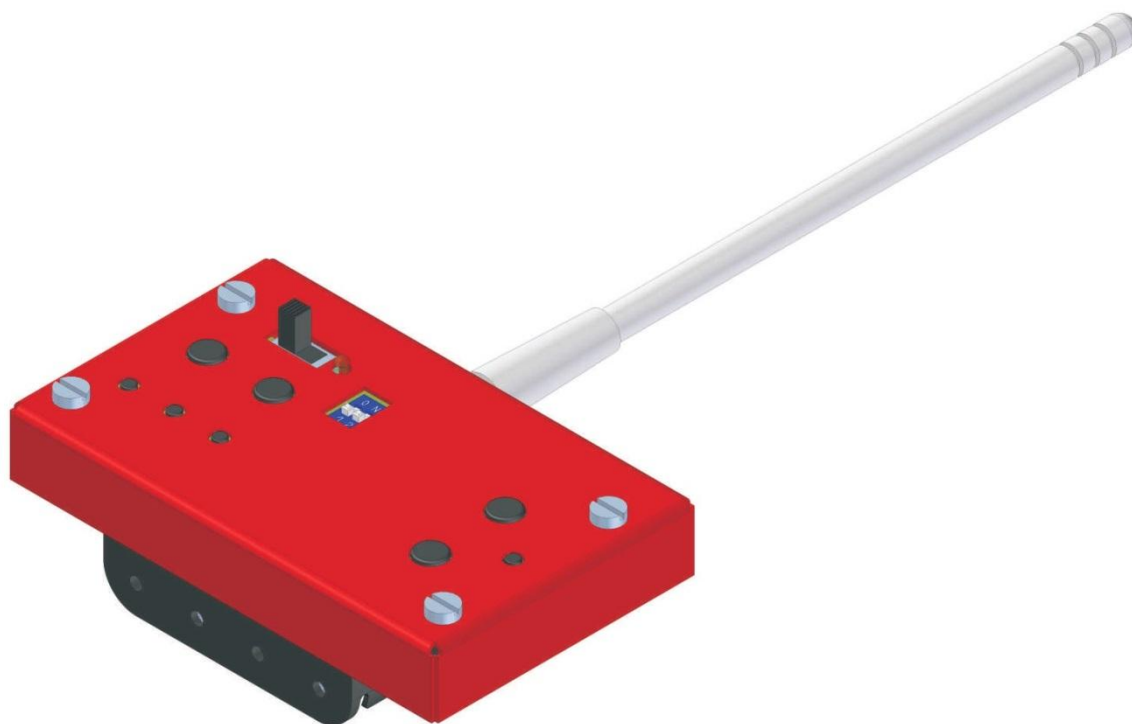
14. lekce – robotický slídl Alfa - dálkové ovládání, zapojení elektroniky

Návod k sestavení DO



- mezi přední a zadní díl DO vložíme desku s elektronikou, pro vymezení polohy použijeme distanční plastové sloupky
- pomocí šroubů spojíme přední a zadní díl DO dohromady

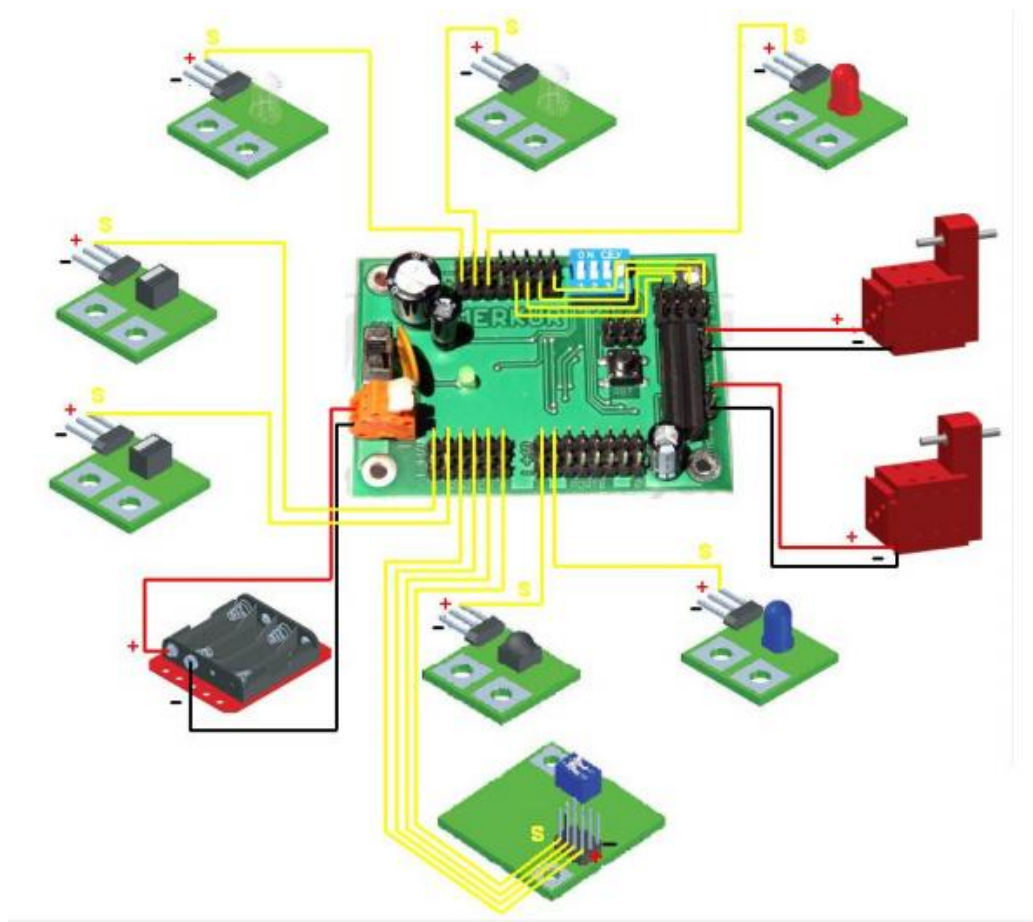
INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ



- sestavené DO

INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Zapojení řídicí elektroniky



- na konektor MOT1 připojíme pravý motor, na MOT2 levý motor
- LED připojíme na PORTD0, PORTD1, PORTD2
- PORTD4, PORTD5, PORTD6, PORTD7 propojíme s piny vedle regulátorů motorů
- IR LED připojíme na PORTB6, IR přijímač na PINB7
- levý reflexní senzor připojíme na PINC4, pravý na PINC5
- na PINC0, PINC1, PINC2, PINC3 připojíme modul DO

Následně na řídicí desku slídila připojíme programátor a pomocí programu AVRDUDE nahrajeme do MCU řídicí software.

Vypracoval Radek Zvěřina. Použité materiály: Merkur.