

AGH, WIET	Technika Mikroprocesorowa	Kierunek: EiT
Data Wykonania:	Temat:	Ocena:
20.08.2020	Line Follower	

Do wykonania projektu użyliśmy:

1x Moduł Arduino Uno

1x Dwukanałowy sterownik silników L293D

2x Silnik 5V z przekładnią 48:1

2x Czujnik Odbiciowy CNY70

2x Koło

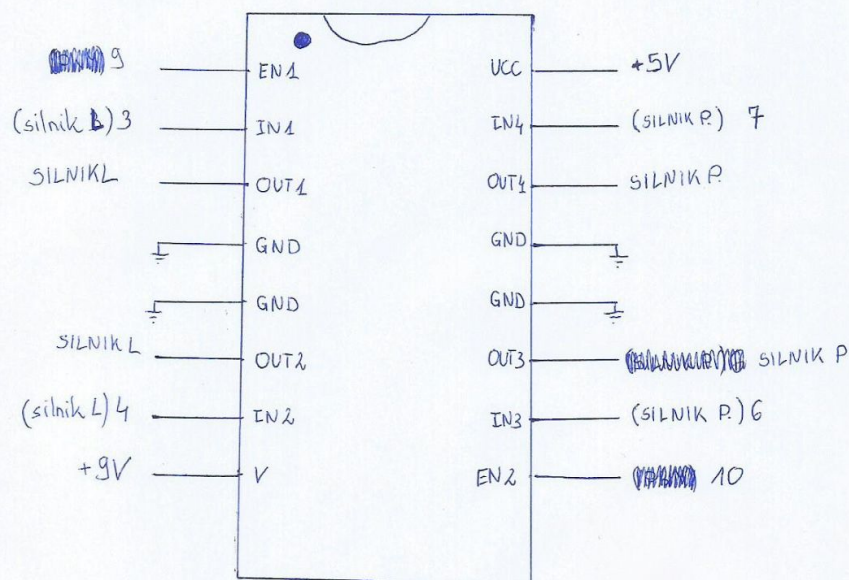
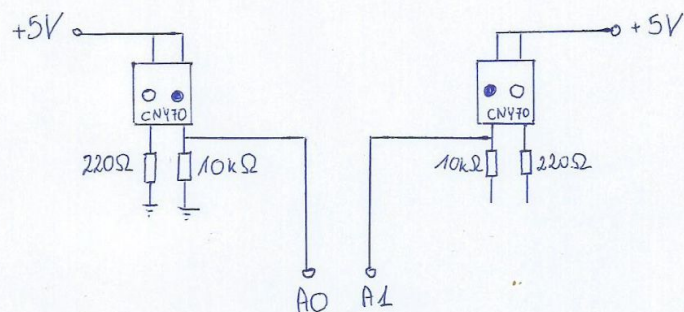
Oraz źródła zasilania:

4 baterie typu AA do zasilania silników

Powerbank do zasilania płytki Arduino

## Schemat Podpięcia:

SCHEMAT MICHAŁ MUCHA MACIEJ RADYŃ



## Wyjaśnienia:

Pin 1 oraz 9 L293D są ustawione ciągle w stan wysoki (podpięte pod wyjścia, które znajdują się w stanie wysokim). Piny te w stanie wysokim umożliwiają działanie układu. By sterować szybkością pojazdu, pod te piny można podpiąć sygnał PWM o odpowiednim wypełnieniu. W zależności od odczytu czujników, sprawdzany jest warunek w jakim stanie mają znaleźć się silniki.

By wykonać skręt wyłączamy jeden z silników, natomiast drugi pracuje w poprzednim stanie. Gdy obydwa czujniki znajdują się nad linią, robot powinien się zatrzymać.