**Курсова работа – Battle Bot**

**(Документация)**

*Изготвено от Йосиф Йосифов и Николай Деянов*

1. Защо решихме да разработим Battlebot?
2. Първоначални идеи и проблеми
3. Нови идеи и решения на проблемите
4. Същност на проекта
   1. Хардуерна част

4.2 Софтуерна част

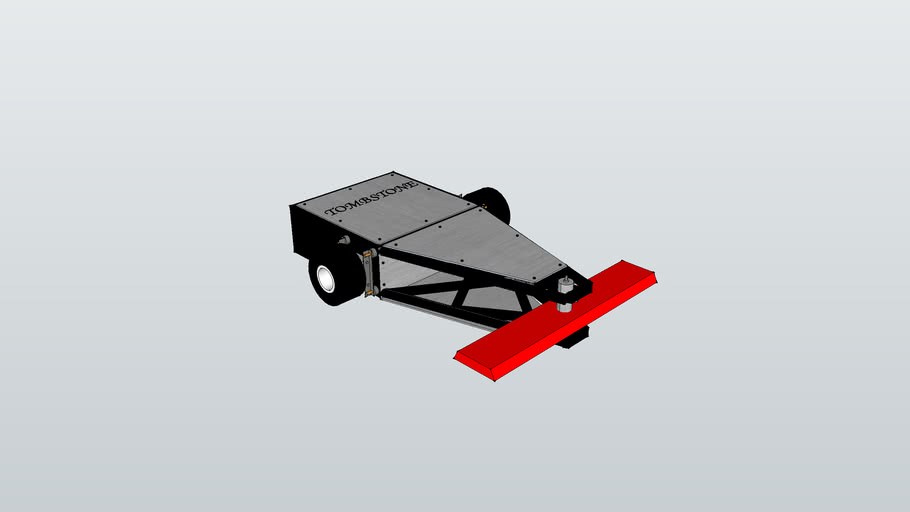
1. Мобилно приложение
2. Разпределение на ролите
3. Електрически схеми

**Защо решихме да разработим Battlebot?**

(действай)

**Първоначални идеи и проблеми**

Първоначалната идея беше робота да има въртяща се на 360 градуса метална перка.



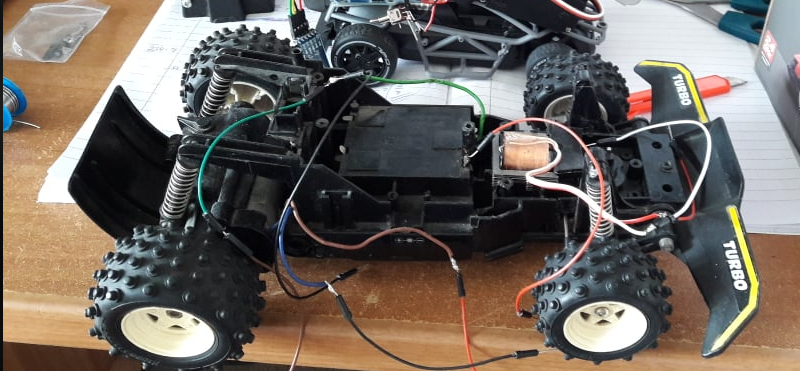
Но в последствие решихме че оръжието ще бъде друго понеже това изисква много специфична форма на количката. Понеже вече бяхме закупили серво мотора трябваше новото оръжие да е на подобен механизъм.

Разгледахме други роботи в интернет и това които решихме да направим е механизъм, който повдига (и евентуално преобръща) другия battle bot.



След като добавихме Bluetooth системата за управление чрез мобилно устройство излезе нов проблем. Количката, която мислехме да ползваме е стара количка, която случайно имахме.

Количката си работеше доста добре, но след като я тествахме няколко пъти установихме, че големият и(и стар) мотор изисква огромно количество енергия и батерията(12 волта) издържаше само около минута.



Понеже количката беше стара и нямаше вариант да сменяме батерията през една минута, решихме, че ще купим нова количка, на основата на която ще монтираме Bluetooth управлението и оръжието.

Нови идеи и решения на проблемите

(тук си ти Йоска)

**Същност на проекта**

**4.1 Хардуерна част**

(това го остави на мен)

**4.2 Софтуерна част**

(и това също на мен)

**Мобилно приложение**

(и това го оставяш на мен)

**Разпределение на ролите**

(тук казваш че аз съм бил по хардуерната част и кода, а ти си разработил приложението, ще ти го обясня и си писал документацията)

**Електрически схеми**

(Ще ги кача по-късно)