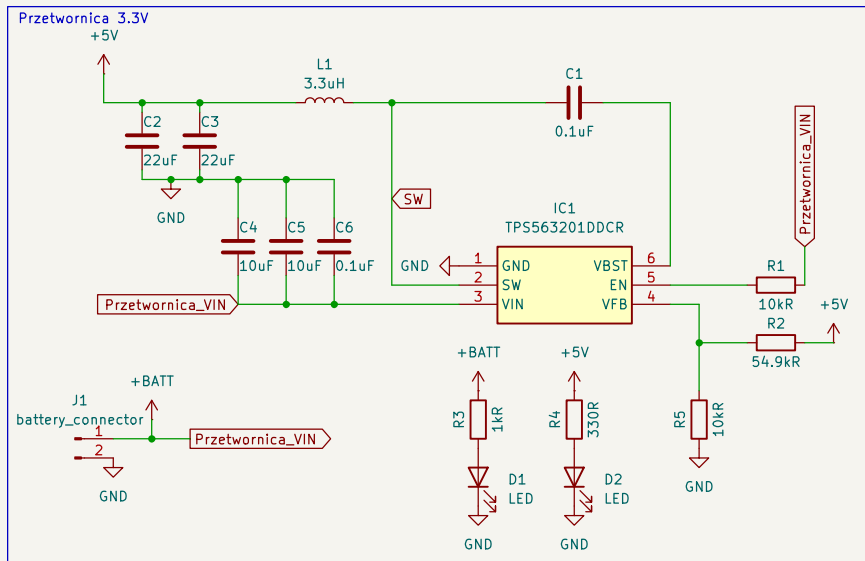


| | | | | | | |
|---|---|--|---|---|---|--|
| | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| A | <div>Zasilanie</div> <div></div> <div>Plik: zasilanie.kicad_sch</div> <div>Komparatory</div> <div></div> <div>Plik: komparatory.kicad_sch</div> <div>Konwerter UART→RS485</div> <div></div> <div>Plik: uart→rs485.kicad_sch</div> <div>Złącza</div> <div></div> <div>Plik: zlacza.kicad_sch</div> | <div>Wymagane mikrokontrolery:<ul style="list-style-type: none">– Układ odczytu otocznia (UDAR)– Układ sterowania silnikami i zczytywania ich prędkości (Ruch + Przemieszczenie)– Układ do odczytu położenia nadajnika względem robota– Główny układ sterujący</div> <div>Co musi mieć układ?<ul style="list-style-type: none">– Zasilanie (5V) + Wyprowadzenia 13.5V (Akumulator)– Wejścia ESP32 (Adaptery?)– Wyprowadzenia sterowania dla SERW (Rezystory podciągające, Bramki NOT?)– Wejścia enkodera absolutnego (Komparatory) (+LEDY)</div> <div>Wyjścia zasilania:<ul style="list-style-type: none">– 2x13.5V– 4x5V – Czujniki IR– 2x5V – Czujniki odległości– 4x5V – mikrokontrolery– 2X5V – RS485– 1x5V – Servo– 8x5V – ITR (można zrobić bardziej kompaktowo)(+wejścia sygnału)</div> | | | | |
| B | | | | | | |
| C | | | | | | |
| D | | | | | | <div></div> <div>Sheet: /</div> <div>File: Projekt elektroniki.kicad_sch</div> <div>Title:</div> <div>Size: A4</div> <div>Date:</div> <div>Rev:</div> <div>KiCad E.D.A. 8.0.4</div> <div>Id: 1/5</div> |
| | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |



Sheet: /Zasilanie/
File: zasilanie.kicad_sch

Title:

Size: A4

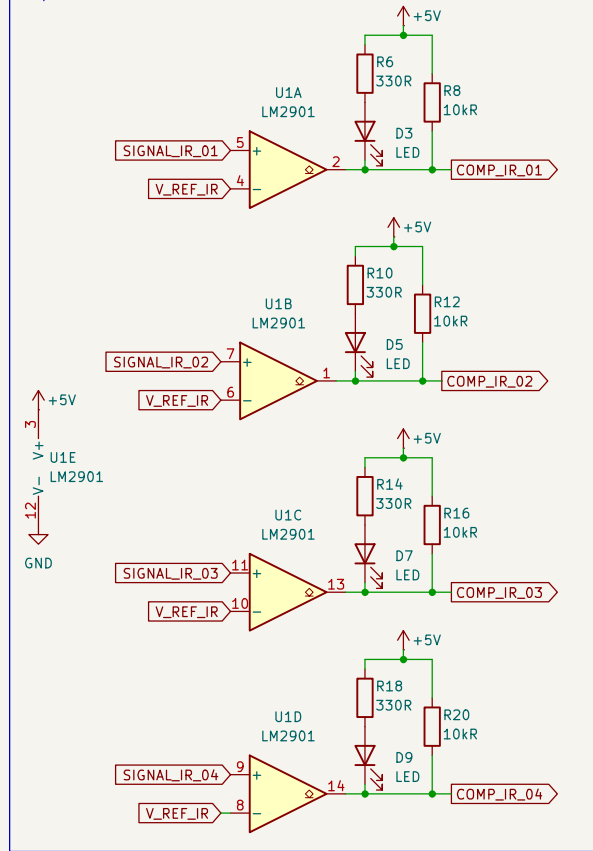
Date:

KiCad E.D.A. 8.0.4

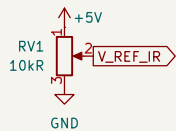
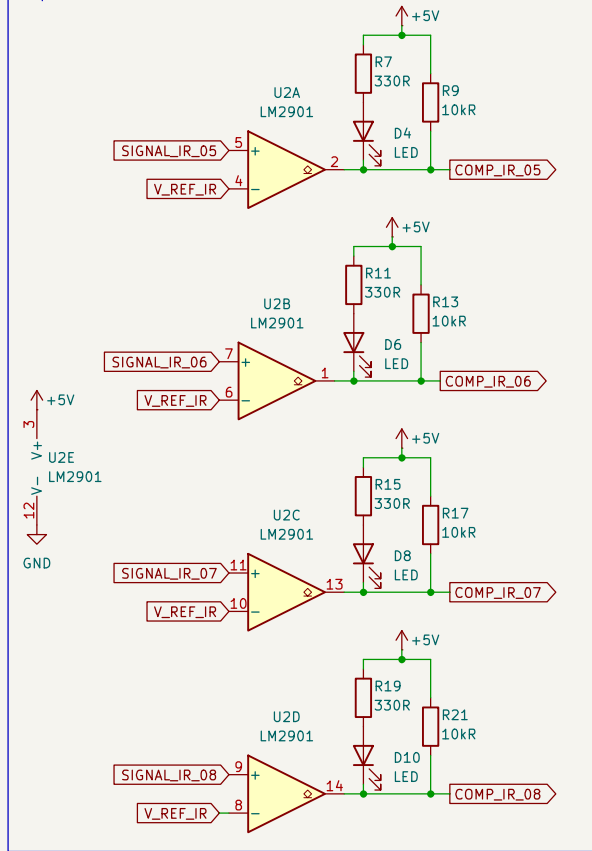
Rev:

Id: 2/5

Komparator 1



Komparator 2



Sheet: /Komparatory/
File: komparatory.kicad_sch

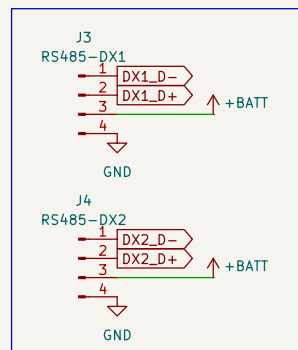
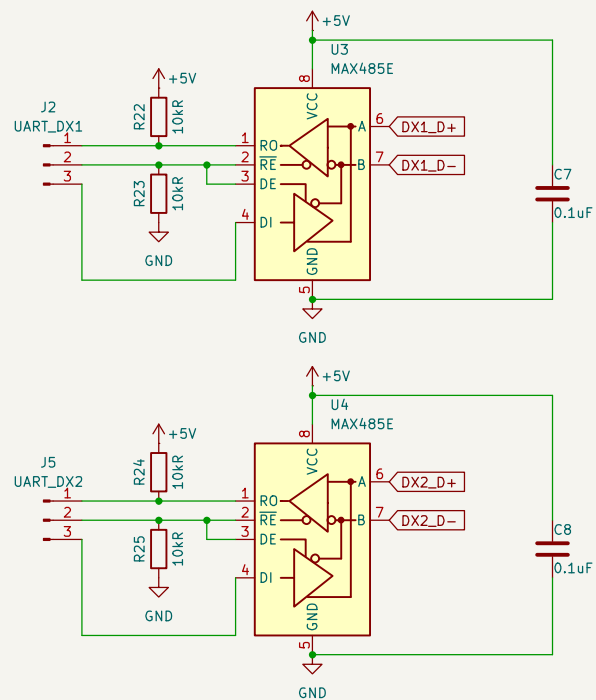
Title:

Size: A4 Date:

KiCad E.D.A. 8.0.4

Rev:

Id: 3/5



Sheet: /Konwerter UART->RS485/
File: uart-rs485.kicad_sch

Title:

Size: A4

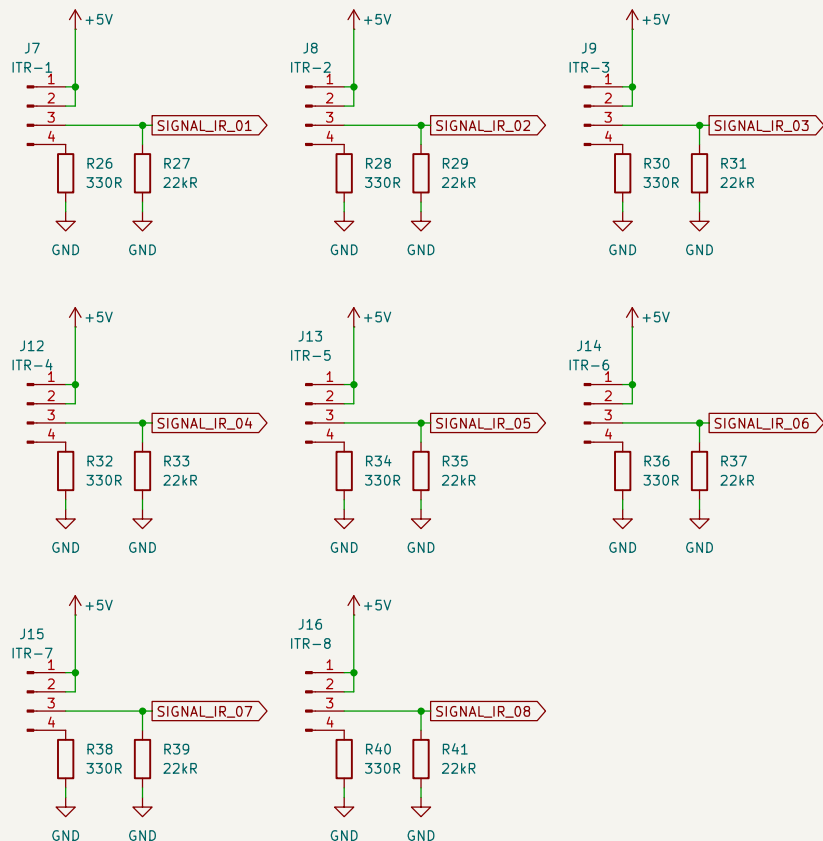
Date:

KiCad E.D.A. 8.0.4

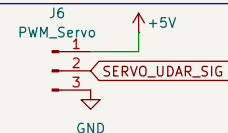
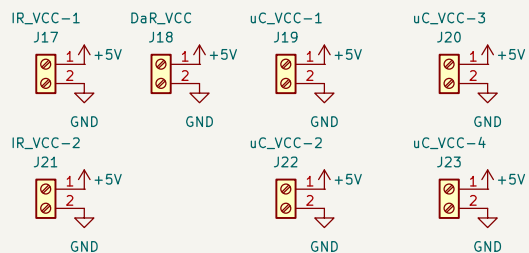
Rev:

Id: 4/5

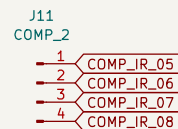
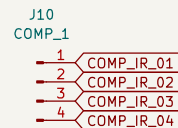
Enkoder absolutny



Wyjścia zasilania



Wyjścia komparatorów



- Wyjścia zasilania:
- 2x13.5V
 - 2x5V - Czujniki IR
 - 1x5V - Czujniki odległości
 - 4x5V - mikrokontrolery
 - 2x5V - RS485
 - 1x5V - Servo
 - 8x5V - ITR (można zrobić bardziej kompaktowo)(+wejścia sygnału)

Sheet: /Złącza/
File: zlacza.kicad_sch

Title:

Size: A4
KiCad E.D.A. 8.0.4

Date:

Rev:
Id: 5/5