Оглавление

[Задачи 2](#_Toc196059572)

[Поиск задачи 2](#_Toc196059573)

[Постановление задачи 2](#_Toc196059574)

[Решения 2](#_Toc196059575)

[Технология 2](#_Toc196059576)

# Задачи

## Поиск задачи

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Хард | | Софт | |
| корпус | Железо | микроконтроллеры | апельсинка |

Корпус

1. Перенести пружину задней подвески
2. Закрепить платы

Железо

1. Подключить плату управления ходом
2. Подключить апельсинку
3. Связать ардуино и апельсинку
4. Создать плату питания

Микро контролеры

Апельсинка

## Постановление задачи

1. Заставить двигаться платформу саму по себе
2. Связать ардуино с апельсинкой
3. Настроить управление по сети
4. Лидар
5. Камера
6. Манипулятор
7. Зарядная станция

# Решения

1. Заставить двигаться платформу саму по себе

* Подпаять питании
* Подпаять двигатели
* Проверить работоспособность
* Подключить к ардуинке
* Написать простой скеч движение по тайменгу

1. Связать ардуино с апельсинкой
2. Настроить управление по сети
3. Лидар
4. Камера
5. Манипулятор
6. Зарядная станция

# Технология