

2023.10.10

Prítomní

- všetci
- Témy stretnutia
 - Micropython + Raspberry Pi pico W
 - Frontend - React
 - Backend - GO
 - Decide what to use on BE
 - React for FE - init project CRA

Problém vyvažovania kolies

- Na autách je problém s rovnou jazdou - kolesá sa kývajú
 - ESP32-cam - sledovanie nejakého objektu na autíčku pred ním, offset je poslaný riadiacej jednotke zatačania kolies
 - najnižšia priorita - podporný systém
 - asi bude riešiť Jetson nakoniec

Ovládanie prvého auta v kolóne - dočasne originálny ovládač, neskôr analógové on-line ovládanie
Prvé testovanie pripojenia auta na Arduino +(fotodokumentácia)

Stavba zvyšných áut

Výber senzorov na objednanie :

- 4x Raspberry Pi Pico WH 6,64€
- 1x ESP32 cam 11,90€
- 1x Waveshare GPS modul 15,82€
- 1x Waveshare 5G adaptér 20,71€
- 1x Waveshare M2 5G modul (neskôr, cena)
- 1x Optic RPM counter 1,30€
- 1x Kamera Logitech C920 (neskôr?)
- 1x LiDar 51,98€
- Nvidia Jetson (neskôr)