Информация команды

Описание робота:

Робот состоит из модуля Wemos D1 Mini, двух моторов и драйвера моторов.

Плата управляет работой всей системы, обрабатывает данные и передаёт сигналы на драйверы моторов, обеспечивает связь между устройствами и передачу данных по Wi-Fi. Моторы отвечают за движение робота, а драйвер моторов обеспечивают их работу.

Первый вариант робота появился, когда мы купили корпус с моторами. На неё мы поставили драйвер моторов, аккумуляторы и центральную плату. Крепление было слабое и связь по проводам почти не работала, из-за чего мы решили добавить макетную плату, к которой мы подключали центральную плату и провода, и многоразовую стяжку для проводов.

Из-за четырёхколёсного корпуса роботов, его задняя часть замедляла его и мешала поворачивать. Поэтому мы решили отпилить заднюю часть с задними колёсами и сделать распил спереди для цилиндров.