**Diagramma a blocchi**

|  |
| --- |
| **Servomotori** |

|  |
| --- |
| **Display LCD** |

|  |
| --- |
| **Arduino**  **Mega** |

|  |
| --- |
| **Arduino Nano 1** |

|  |
| --- |
| **Sensori Ultrasuoni** |

|  |
| --- |
| **Arduino Nano 2** |

|  |
| --- |
| **Sensori**  **Colore** |

|  |
| --- |
| **Sensori**  **Linea** |

DESCRIZIONE FUNZIONALE

* 2 servomotori digitali
* Arduino mega
* 2 Arduino nano
* 6 Sensori ultrasuoni
* 2 Sensori di colore
* Ricetrasmettitori ad infrarossi
* Un display lcd
* Una batteria 7.4V 1000mAh
* Pulsante per accendere
* Pulsanti per comandare display

FUNZIONAMENTO

1. Premendo il pulsante d’accensione sul display lcd si visualizzano i possibili comandi
2. Selezionando il comando “START” il robot inizia a seguire la linea
3. Selezionando il comando “CALIBRA” i sensori di colore vengono calibrati