

Roboty mobilne - projekt

LINE FOLLOWER

Autorzy:

Beata Berajter 218629

Ada Weiss 218641

Termin zajęć : czwartek godz. 7:30
Prowadzący: mgr inż. Mateusz Cholewiński

19 marca 2017

Spis treści

1	Opis projektu	2
2	Plan pracy	2
3	Przewidywane etapy oraz terminy prac nad projektem, podział zadań	2

1 Opis projektu

Założeniem projektu jest wykonanie robota typu line follower. Robot tego typu powinien poruszać się za linią narysowaną na podłodze. Tworzenia robota od podstaw ma na celu naukę projektowania, wykonania oraz zaprogramowania urządzenia z mikrokontrolerem.

Grupe projektową stanowią osoby wymienione jako autorzy tj. Beata Berajter oraz Ada Weiss. Projekt powinien zostać zrealizowany w ciągu około 3 miesięcy.

2 Plan pracy

1. Schemat: rozrysowanie połączeń

- zasilanie
- mikrokontroler
- stabilizator
- czujniki - transoptor odbiciowy
- mostek H
- programator
- bluetooth

2. Płytki: narysowanie płytki gotowej do wydruku

3. Zebranie/kupienie wszystkich części składowych

4. Wydrukowanie płytki

5. Złożenie robota

- lutowanie części do płytki
- przyłączenie pozostałych elementów (np. koła)

6. Napisanie programu

- regulacja PID
- podłączenie czujników, czytanie informacji jakie przekazują i wysłanie ich do mikrokontrolera

7. Testowanie

8. Ewentualne poprawki

9. Sporządzenie raportu

3 Przewidywane etapy oraz terminy prac nad projektem, podział zadań

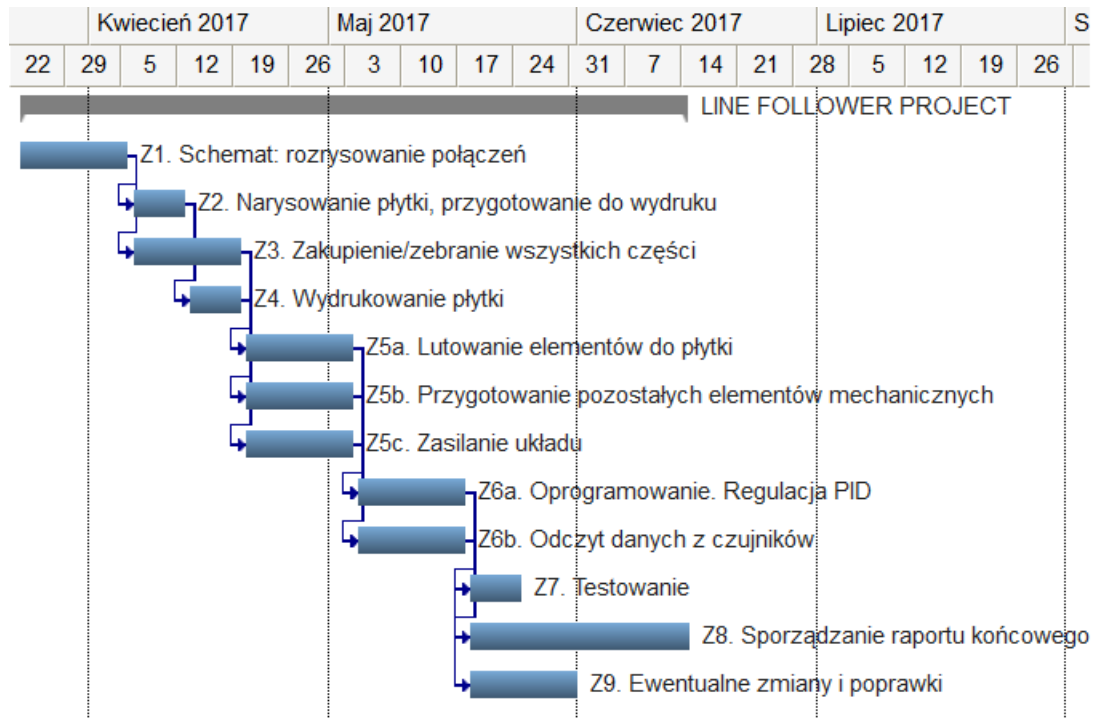
1. Pierwsze spotkanie kontrolne

Data: 15.03 - 23.03. 2017 r.

Przedstawienie założeń projektowych w formie dokumentu elektronicznego (PDF).

2. Drugie spotkanie kontrolne
 Data: 20.04 - 2017 r.
 Raport z zrealizowanych prac.

3. Etap III
 Data: 14.06.2017 r.
 Oddanie oraz prezentacja wykonanego projektu.



Rysunek 1: Diagram Gantt'a

Literatura

- [1] Kto-pisarz: *germ T_EX*, nazwa książki rok wydania i tego typu bzdety np TUG-boat Vol. 9,, No. 1 ('88)