

Презентація Виробничої практики

Мікропроцесорна модель збору і обробки
інформації

Група ФЕІ - 51с
ст. Петришин Олег

Зміст

- Мікропроцесорна модель
- Структура мікропроцесорної моделі
- Презентаційний стенд

Мікропроцесорна модель

- Безпілотний прилад дистанційного керування, квадрокоптер.
- Автоматизована система регулювання висоти польоту квадрокоптера на основі висотоміра низьких частот.
- Система автоматичного передавання висоти та дистанційний запис польоту квадрокоптера.

Структура мікропроцесорної моделі

- Модель складається із набору двох мікроконтролерів різних архітектур.
- Один мікроконтролер відіграє роль передавача, інший — отримувача та записуваного пристрою польоту квадрокоптера.

Презентаційний стенд

Nordic Semiconductor

nRF24L01+

Single Chip 2.4GHz Transceiver

- Worldwide 2.4GHz ISM band operation
- 250kbps, 1Mbps and 2Mbps on air data rates
- Ultra low power operation
- 11.3mA TX at 0dBm output power
- 13.5mA RX at 2Mbps air data rate
- 900nA in power down
- 26µA in standby-I
- On chip voltage regulator 1.9 to 3.6V supply range
- 5V tolerant inputs

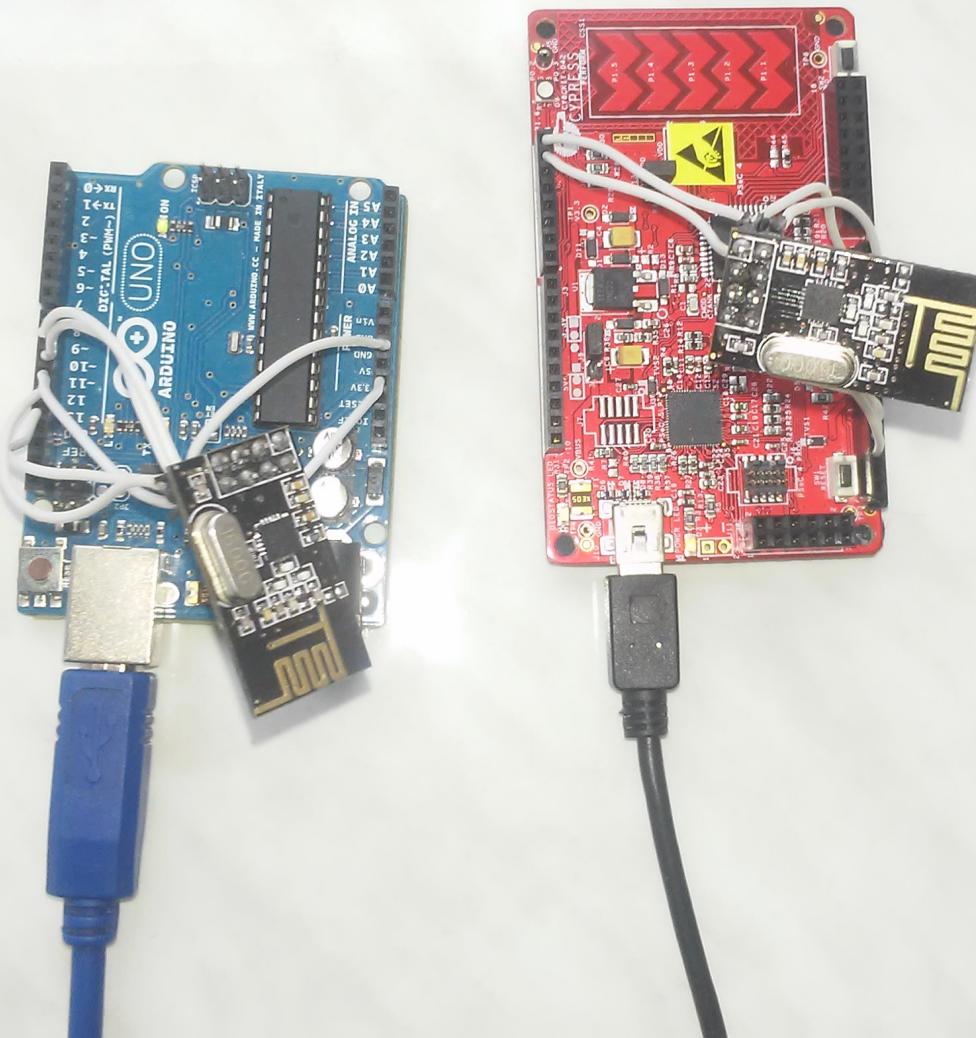
Arduino Uno Atmega328P

- Clock Speed 16 Mhz 8-bit MCU
- Flash Memory 32 KB of which 0.5 KB used by bootloader
- SRAM 2 KB
- EEPROM 1 KB
- Operation voltage: 5V

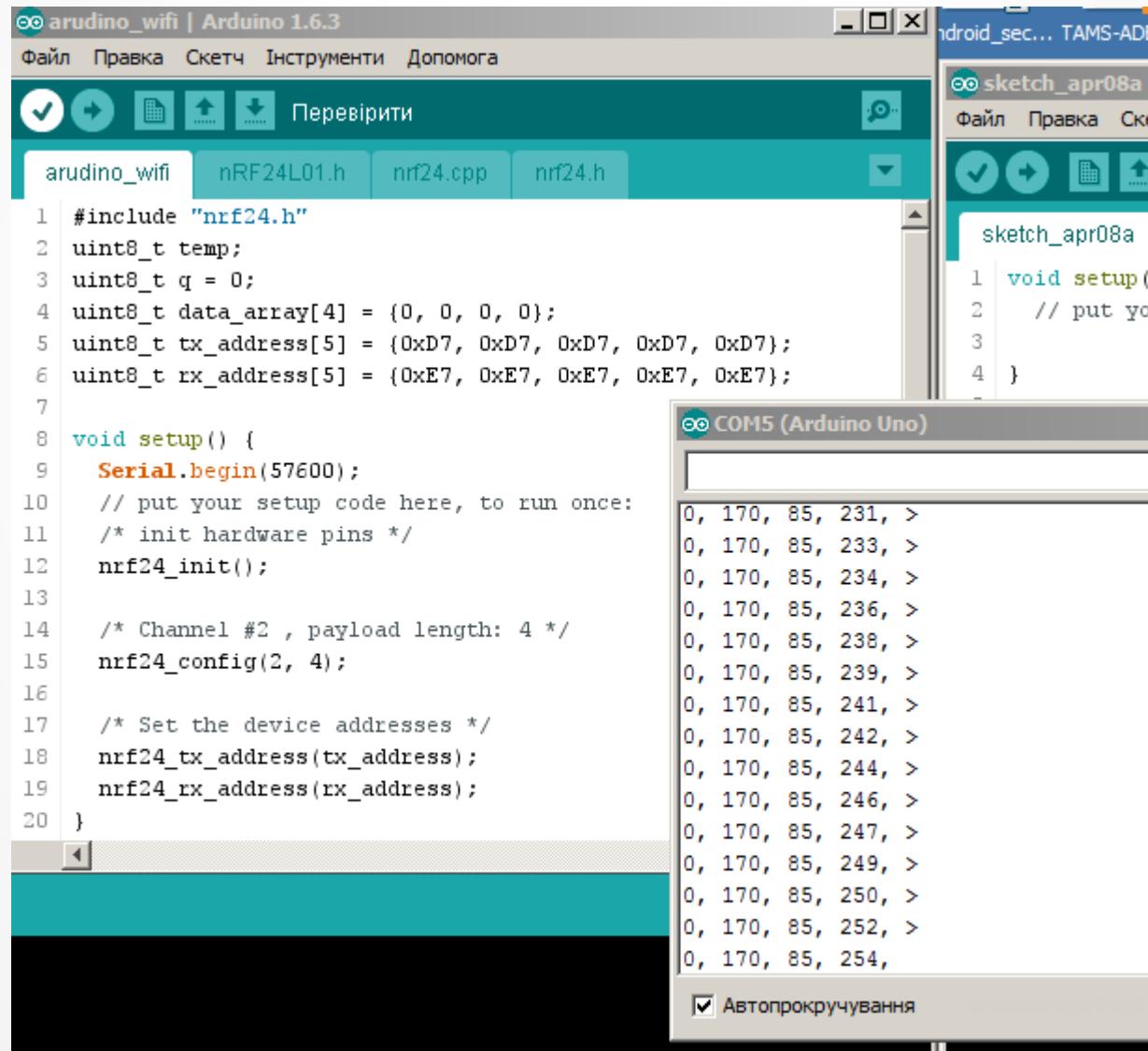
PSoC 4 CY8C4245AXI

- 32-bit MCU Sub-system: 48-MHz ARM Cortex-M0 CPU with single cycle multiply
- Flash: 32 KB
- SRAM: 4 KB
- Interface Type: I2C, SPI, UART
- Low Power 1.71-V to 5.5-V Operation

Презентаційний стенд



Презентаційний стенд



Презентаційний стенд

