Iga (Voronianu) Sanda Florina

Master PABD anul I 2018

Robot Mobil

Pentru asamblarea robotului am avut nevoie de:

* O platformă robot mobil cu două roți motoare,
* O plăcuță Arduino UNO și port COM3
* Driver de Motoare,
* 2 senzori de linie (pentru culoarea alb și negru), cu posibilitate de upgrade la maxim 8 senzori similari,
* Mini-breadboard,
* Fire conexiune.

Pentru programare, am avut nevoie de:

- mediul de programare Arduino;

- driver pentru convertorul USB - serial de pe placa (pentru a putea conecta si programa placa Arduino):

-tutoriale:

<https://www.arduino.cc/en/Guide/HomePage>

<https://www.arduino.cc/en/Tutorial/RobotLineFollowing>

<http://www.instructables.com/id/Line-following-Robot-with-Arduino/>