

PITANJA

1. Koje su sve funkcionalnosti koje nudi aplikacija?

Da li je dovoljno implementirati :

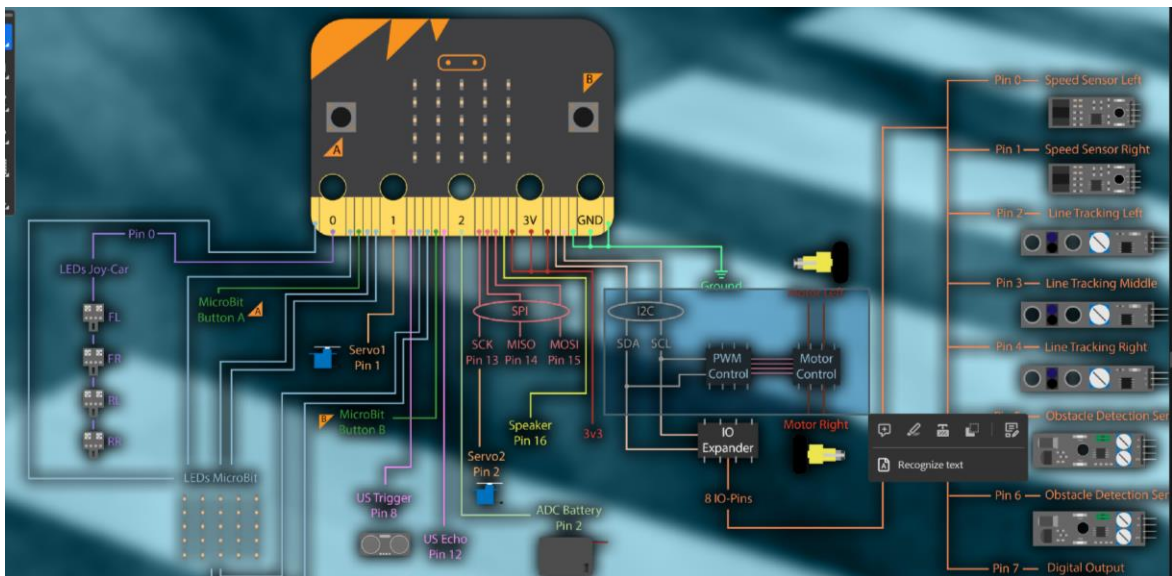
- o prikaz okruženja
- o START vozila
- o STOP vozila

Ili je potrebno obezbijediti i dodatne mogućnosti poput :


- o određivanja putanje kretanja vozila (od tačke A do tačke B)
- o daljinsko upravljanje kretanjem vozila
- o promjena brzine kretanja vozila

2. Da li je u redu da se protokoli koriste na sledeći način :

- o I2C za kontrolu brzine motora? Da li je potrebno voditi racuna o brzini kretanja vozila? Pa da sa PWMom uticemo na promjenu brzine? Recimo da nam aplikacija nudi mogucnost podesavanja brzine u vidu promjene duty cycle-a?



Kakva je ovo PWM Control jedinica? Da li mi mozemo koristiti PWM moduo samog mikrokontrolera? Pominje se built-in PWM controller



MOTORS

The motors are controlled by the built-in PWM controller. The speed can be regulated via the PWM signal (0-255), as well as the direction of rotation (forward & reverse) and the braking mode (strong & soft braking).

FOR EXPERTS: The PWM controller can be controlled by I2C via address 0x70. A total of 4 channels (2, 3, 4 & 5) are available for the two motors, which can be used as follows:

MOTOR RIGHT		MOTOR LEFT		FUNCTION
KANAL 2	KANAL 3	KANAL 4	KANAL 5	
0	PWM	0	PWM	Forward
0	0	0	PWM	Left
0	PWM	0	0	Right
PWM	0	PWM	0	Reverse
255	255	255	255	Soft Braking
0	0	0	0	Strong Braking

- SPI za ?
 - UART za lidar?
 - WiFi za komunikaciju mikrokontrolera i PC aplikacije?
3. Da li komponente koje naručujemo moraju da budu SMD?
 4. Da li se koriste svi senzori (*linetracking, obstacle, ultrasonic, speed*)?
 5. Sta u slucaju da naidjemo na prepreku? Da li trebamo koristiti senzor za prepreke? Da li ce ispred vozila biti postavljane prepreke pa ce se ocekivati da se on sam izbori sa preprekama i nastavi dalje kretanje ili se u tom slucaju ceka nasa eksplicitna intervencija?
 6. Da li cemo koristiti linetracking senzor i da li ce se od vozila ocekivati da prati liniju?
 7. Kako komunicirati sa servo-motorima? Preko kog protokola? Kakav signal slati servo motoru za zeljeni stepen zakretanja?

