

## Allucard - образовательная платформа беспилотного транспорта

Детали робота:

Компонент	У кого есть
Raspberry Pi3 Model B+	Лабаратория
REAL SENSE Lidar camera L515	Лабаратория
2 Мотора	У меня
Датчик линии	У меня
Аккумуляторы	У меня
Холдер для аккумуляторов	У меня
Плата для моторов	<i>далее</i>
Светодиодная лента	У меня

На данный момент для ускорения разработки, можно использовать драйвер - L298N (есть у меня). Но на будущее стоит использовать более мощный аналог - [DRV8833](#).

Лента будет использована для отладки. Чтобы во время заездов можно было сразу смотреть что видит робот и какие решения он принимает