Raport Techniczny: Autonomiczny Pojazd z STM32

# Informacje ogólne

Nazwa projektu: Autonomiczny Pojazd z STM32  
Repozytorium: https://github.com/cytruseqq/RC-CAR  
Autorzy:  
 - Magdalena Czyżewska (21227)  
 - Adrian Witów (21319)  
 - Michał Lepak (21255)  
Data rozpoczęcia: 16.03.2025  
Przedmiot: Systemy Wbudowane i Mikrokontrolery

# Cel projektu

Celem projektu jest opracowanie modelu autonomicznego pojazdu sterowanego za pomocą mikrokontrolera STM32.  
Pojazd porusza się w dwóch trybach:  
- Manualnym: Sterowanie przez użytkownika za pomocą interfejsu UART (Bluetooth).  
- Automatycznym: Samodzielne omijanie przeszkód przy wykorzystaniu czujników.

# Zastosowane technologie i narzędzia

- Podwozie: Wycięty panel podłogowy  
- Mikrokontroler: STM32F3DISCOVERY  
- Zasilanie: 6 baterii AA (łącznie 9V)  
- Komunikacja: UART (Bluetooth)  
- Czujniki: [Brak szczegółowych informacji w README.md]  
- Silniki: [Brak szczegółowych informacji w README.md]  
- Oprogramowanie: [Brak szczegółowych informacji w README.md]

# Dokumentacja wizualna

Repozytorium zawiera folder Media/Photos/ z zdjęciami pojazdu oraz komponentów.  
Aby wyświetlić zdjęcie w pliku README.md, użyj poniższej składni Markdown:  
  
![Opis zdjęcia](https://github.com/cytruseqq/RC-CAR/raw/main/Project/Media/Photos/nazwa\_zdjecia.jpg)  
  
Zamień nazwę pliku na odpowiednią nazwę zdjęcia.

# Możliwości rozbudowy

- Dodanie schematów elektrycznych.  
- Opis zastosowanych czujników i silników.  
- Instrukcja uruchomienia krok po kroku.  
- Integracja z symulatorem do testów.

# Licencja

Projekt jest udostępniony na licencji MIT, co oznacza, że można go dowolnie używać, kopiować, modyfikować i rozpowszechniać, pod warunkiem dołączenia informacji o oryginalnych autorach.