

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 podzespoły

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

# Dokumentacja wizualna

# Możliwości rozbudowy

- Dodanie schematów elektrycznych.  
- Opis zastosowanych czujników i silników.  
- Instrukcja uruchomienia krok po kroku.

# 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.