

# Robot urmaritor de linie

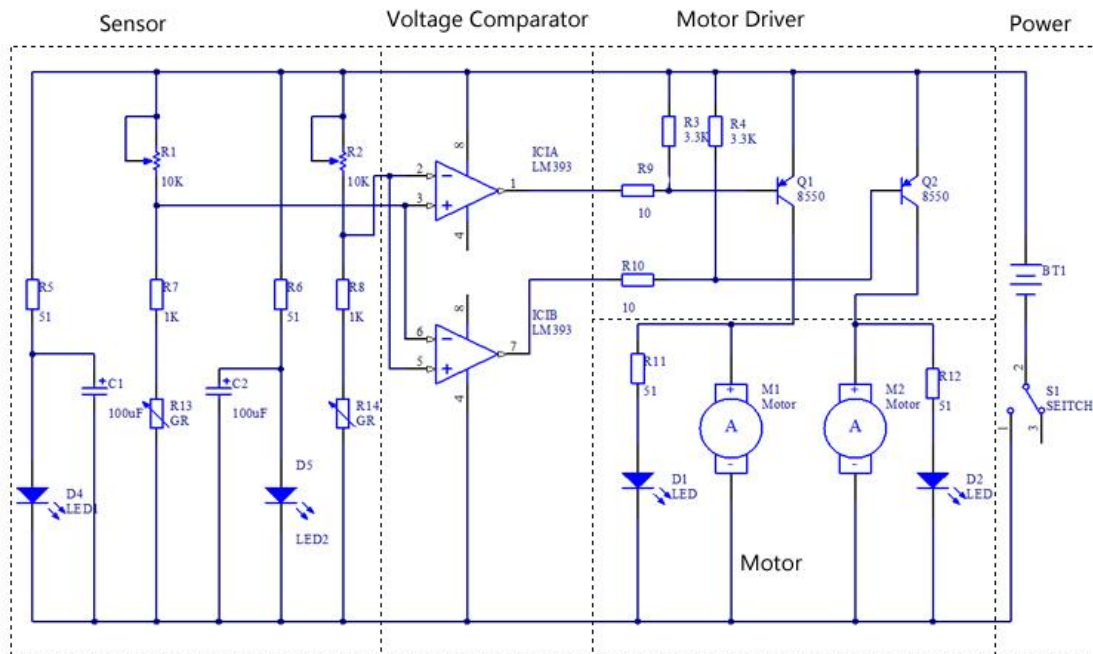
-poate fi folosit pentru masurarea distantei sau a vitezei si poate fi utilizat impreuna cu alte dispozitive pentru a realiza functia de urmarire, evitarea obstacolelor,etc.

**Date generale:** functioneaza un circuit simplu(circuit cu senzor fotoelectric, comparator de tensiune, motor, senzor IR, C51 MCU). Kit-ul este conceput pe principiul diferentei de reflexie a luminii si cel al unor senzori infrarosu. Nu este nevoie de programare deoarece robotul stie sa vireze singur in functie de suprafata pe care se afla

## Componentele necesare proiectului:

- comparator tensiune –LM393
- socket circuit integrat – 8 pini
- condensatori electrolitici -100uF(2)
- resistor ajustabil -10K(2)
- resistor -51 ohm(4)
- resistor -3.3K(2)
- resistor -1K(2)
- fotorezistor –CDS5(2)
- LED rosu -5mm(4)
- transistor -8550(2)
- intrerupator
- motor cu redactor –JD3-100
- PCB –D2-1

## Schema electrica:



## Instrucțiuni:

1. Identificarea capacității rezistențelor, după care le poziționezi pe PCB și le lipești cu cositor;
2. Lipești cei 2 tranzistorii;
3. Condensatorii (cu anodul în jos);
4. LED-urile roșii;
5. Socketul pentru circuitul integrat;
6. Switchul și rezistențele de 10k;

7. Intoarci PCB-ul pe partea cealalta si lipesti LED-urile, respectiv fotorezistorii, dar nu foarte jos cum ai facut pe partea opusa;

8. Lipesti cablurile de motoare pe de-o parte, iar pe alta le lipesti de PCB;

8. Montezi rotile de motoare;

9. Pui si surubul cu piulita infuntada (acesta este cel de-al 3-lea punct de sprijin);

10. The end!



