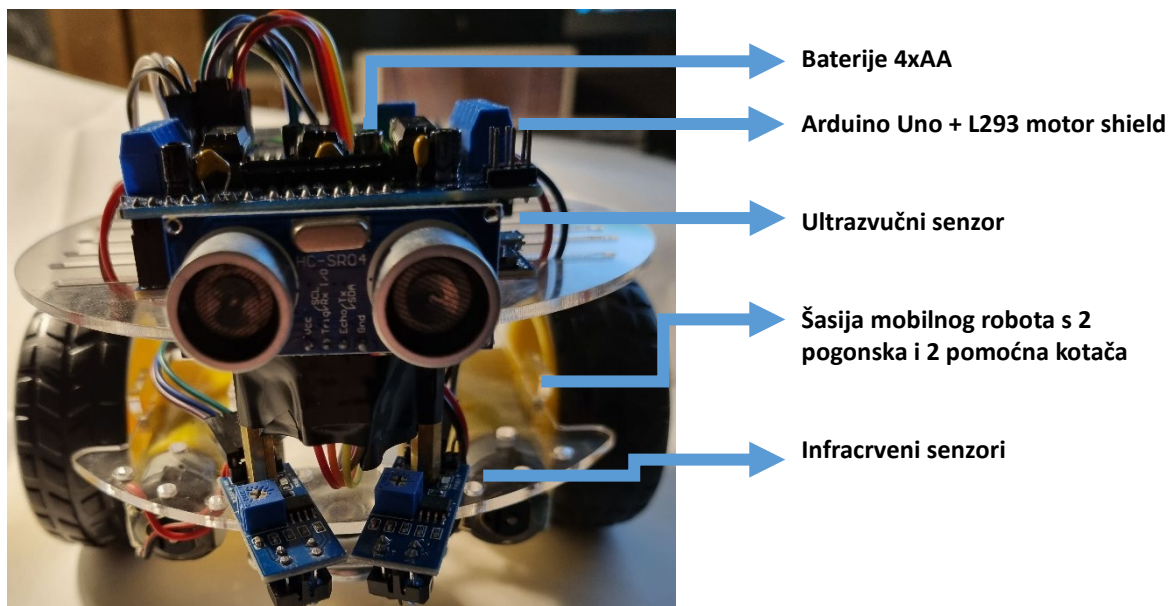


Robotska dvokolica

Kratke upute

1. Opis:

Robotska dvokolica je mobilni robot s dva pogonska i dva pomoćna kotača, namijenjen učenju osnova (mobilne) robotike. Ugrađena oprema omogućava mu praćenje linije na podu i zaustavljanje/zaobilazanje kod nailaska na prepreku.



Sl.1: Pregled značajki robotske dvokolice

Namjena seta je upoznavanje s mikrokontrolerom ESP8266 i njegovim programiranjem kroz Arduino IDE, te uvod u programiranje mobilnog robota.

2. Način korištenja:

1. Izvaditi žuti 2-pinski *jumper* s *driver* pločice
2. Postaviti 4 AA baterije u držač baterija
3. Postaviti željeni način rada spajanjem kratkospojnika između pinova A4 i A5 sa 5V ili GND:

a.	A4->5V,	A5->5V;	Vrtnja na mjestu u smjeru kazaljki na satu (CW)
b.	A4->5V,	A5->GND;	Vožnja u kvadrat, bez senzora
c.	A4->GND,	A5->5V;	Očitavanja svih senzora s ispisom na serijski port 9600bps
d.	A4->GND,	A5->GND;	Slijeđenje crne linije, zaustavljanje pred preprekom
4. Ponovno postaviti žuti 2-pinski *jumper* na *driver* pločicu

3. Dodatne upute:

Kroz web preglednik pristupiti URL poveznici:

<https://github.com/dm39910/HZI-Robotska-dvokolica>

Ili skeniranjem QR-koda:



4. Sadržaj repozitorija:

1. HZI- Dodatak A- Instalacija, podešavanje i prebacivanje programa s Arduino IDE.pdf
2. HZI- Robotska dvokolica- kratke upute.pdf
3. 2WD.ino