

자율주행 RC카 project

 Planv

선행조사 연구

하드웨어공간

소프트웨어

재현이랑 나랑

1. 부품 목록 완성
2. 샤오미 배터리 + vesc(필요시)

아크릴&필요부품(사야되는 부분)

각자공부

애커만스티어링

사야되는 것

<https://www.cnblogs.com/hangxin1940/archive/2013/04/05/3000395.html>

https://wiki.odroid.com/odroid-h2/application_note/i2c_20x4_lcd

<https://gist.github.com/anonymous/6388470>

<https://github.com/sqrtmo/GY-85-arduino>

https://github.com/liming0791/GY85_EKF

https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/88cffab9-6f56-48c2-b93f-589e9f9e3a90/Hypha-ROS-RaceCar-Tutorial_V1.1.pdf

https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/71e57a92-5e1b-4d16-a194-cfadaa22f0b6/racecar_uno.ino

모터 사양 (이거보다 낮게 설정해야함)

rpm 최대 50000rpm

The max voltage of the 3650 5900KV motor <8.4V.

최대 전류 46A

lidar git

<https://github.com/prl-mushr/ydlidar>

시퀀스회로

1차 발표

2차 발표

3차 발표