

Dokumentacja robota typu line follower

Architektura Systemów Komputerowych

2013/2014

Nazwa robota:	
Żubroń	
Członkowie drużyny:	
mechanika, dokumentacja	Szymon Gramza
programowanie, projektowanie PCB	Przemysław Hoffmann
mechanika, wideo	Maciej Królikowski
lutowanie, wideo, dokumentacja	Damian Michalak
mechanika, programowanie, projektowanie PCB	Maciej Sobkowski
lutowanie, mechanika, wideo	Adam Szczesiak
mechanika, programowanie, testowanie	Kamil Wygralak
Prowadzący:	
dr inż Rafał Klaus	

Spis treści

1	Wstęp i opis projektu	3
2	Idea rozwiązania	3
3	Mechanika	3
3.1	Konstrukcja nośna	3
3.2	Układ jezdnny	4
4	Elektrotechnika	5
4.1	Zasilanie	5
4.2	Silniki	5
5	Elektronika	6
5.1	Czujniki	6
5.2	Sterowanie silnikami	7
5.3	Płytką drukowaną	7
6	Mikrokontroler	10
7	Oprogramowanie	11
7.1	Algorytm	11
7.2	Kod źródłowy	11
7.3	Inicjalizacja	15
7.4	Sterowanie	15
7.5	Pomiar	15
8	Serwisowania i konserwacja	15
9	Inżynieria oprogramowania i metodyki prowadzenia projektu	16
9.1	Analiza SWOT członków zespołu	16
9.2	Metodyka	17
9.3	Kosztorys	18
9.4	Czas pracy	20
9.5	Narzędzie i elementy	20
9.6	Narzędzia	20
10	Uwagi końcowe	20
11	Spisy	20
11.1	Spis rysunków i tabel	20
11.2	Spis zawartości DVD	20
12	Literatura	21

1 Wstęp i opis projektu

Celem projektu było skonstruowanie robota typu Line Follower i wystartowanie w zawodach RoboDay 2014. Zadaniem robota typu Line Follower jest pokonanie trasy wyznaczonej przez czarną linię umieszczoną na jasnej powierzchni. Wykorzystując odpowiednie sensory i działając według zaimplementowanego algorytmu, robot musi utrzymać się na trasie przez 2 okrążenia. Wymagania dotyczące konstrukcji i specyfiki:

- musi mieścić się na kartce papieru formatu A4,
- waga nie jest ograniczona
- musi poruszać się w sposób autonomiczny, komunikacja z robotem w czasie przejazdu jest zabroniona,
- powinien być tak zaprojektowany, by można było go uruchomić na znak dany przez sędziego.

Wymagania dotyczące trasy:

- składa się z jasnej powierzchni i czarnej linii o szerokości 19 ± 1 mm,
- kąt zakrętu o promieniu 0 to maksymalnie 90 stopni,
- minimalna odległość między równoległymi liniami to 210mm,
- minimalna odległość między krawędziami planszy a torem to 210mm.

2 Idea rozwiązania

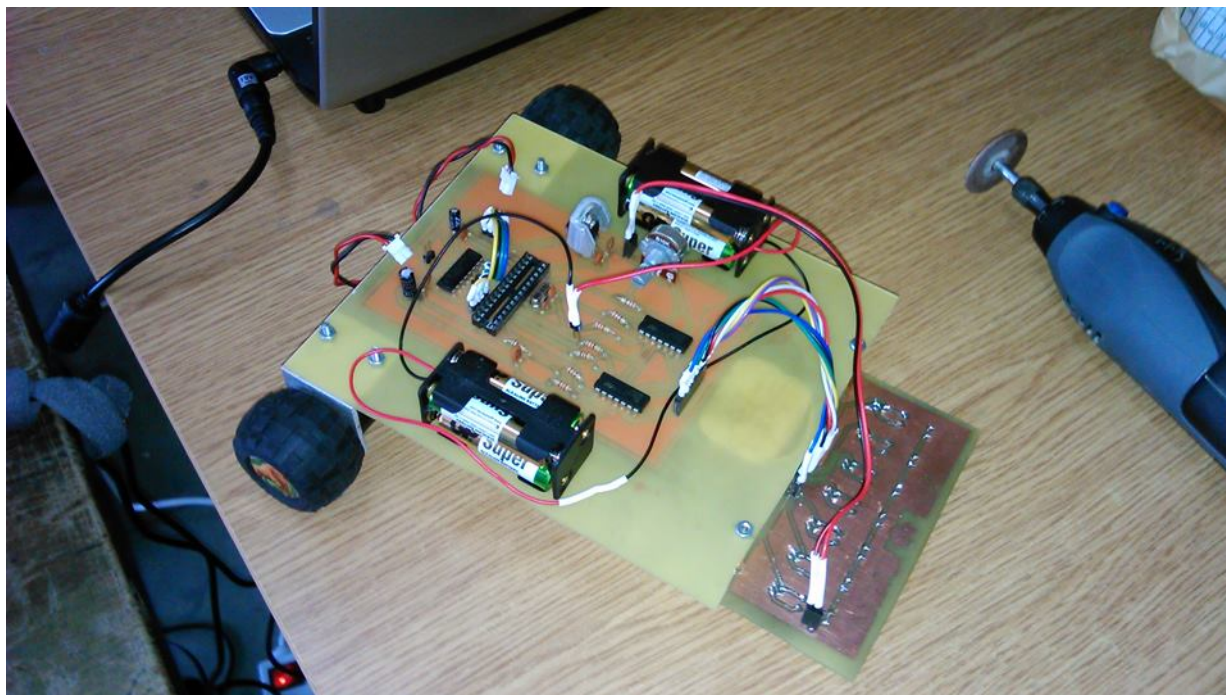
Stworzony robot spełnia wszystkie powyższe warunki. Autonomiczność robota uzyskano poprzez umieszczenie programu sterującego na mikrokontrolerze Atmega8. Do wykrywania trasy wykorzystano czujniki odbiciowe CNY70, które podłączone są do komparatorów. Następnie komparatory porównują te sygnały z napięciem odniesienia. Wyjścia komparatorów podłączone są do mikrokontrolera. Otrzymane sygnały stanowią dane wejściowe dla algorytmu. Mikrokontroler steruje pracą silników za pomocą mostka H. Robot posiada jedno źródło zasilania.

3 Mechanika

Głównymi komponentami mechanicznej strony robota są:

3.1 Konstrukcja nośna

Podstawą konstrukcji nośnej i jednocześnie miejscem montażowym elementów elektronicznych są dwie płytki laminatu szklano-epoksydowego typu FR4, jednostronnego o wymiarach odpowiednio: 143x169mm oraz 111x56mm. Większa płytką zwana dalej będzie płytką główną, zaś mniejsza zwana płytką czujnikową. Płytką czujnikowa została umieszczona z przodu konstrukcji i obniżona względem płytki głównej za pomocą 6 dystanserów(2x3 dystansery). Obniżenie uzyskane w ten sposób wyniosło 33mm i umożliwiło umieszczenie czujników odbiciowych w optymalnej odległości od podłoża 2,5mm. Ścieżki i miejsce przylutowania elementów płytki głównej zostały ulokowane w środkowej części tak, aby możliwe było wygodne przymocowanie



Rysunek 1: Zdjęcie konstrukcji

pozostałych podzespołów (baterii, silników itd). W wyniku wykonania powyższych czynności otrzymano sztywną konstrukcję mechaniczną. Początkowy projekt zakładał jedną płytke montażową do której planowano zamocować za pomocą dystanserów płytki z układami elektronicznymi, jednak odrzucono ten pomysł mając na uwadze zmniejszenie całkowitej wagi robota. Zastosowany schemat konstrukcji pozwolił na łatwy dostęp do elementów, głównie do mikroprocesora, co było przydatne podczas programowania. Ponadto utrzymano transparentność oraz ułatwiono ewentualną wymianę podzespołów w przypadku awarii.

3.2 Układ jezdny

Układ jezdny składa się z części napędowej i mechanicznej. Część napędową tworzą dwa silniki 12V. Silniki umieszczono w tylnej części robota, mocując je za pomocą aluminiowych kątowników o wymiarach 30x60mm. W kątownikach nawiercono na środku otwory montownicze zgodne z notą katalogową silników.

Część mechaniczna składa się z dwóch elementów. Pierwszym są plastikowo-gumowe koła o wymiarach 43x28mm, pochodzące z zestawu klocków LEGO. Koła są zamontowane na silnikach za pomocą kleju na ciepło. e Drugim elementem układu jezdny jest zamocowane w przedniej części koło kastora, które zostało wykonane na tokarce w celu zmniejszenia kosztów projektu. Zapewnia ono stabilność oraz poziomuje konstrukcję, zmniejsza tarcie i zwiększa zwrotność robota. Dzięki temu zmniejszono także zużycie energii. Wypoziomowanie konstrukcji uzyskano umieszczając pomiędzy kołem kastora, a płytką drewniany klocek.

4 Elektrotechnika

4.1 Zasilanie

Zasilanie układu jest dostarczane z pakietu 8 baterii o napięciu 1,5V połączonych szeregowo co daje napięcie 12V. W układzie występują trzy różne napięcia:

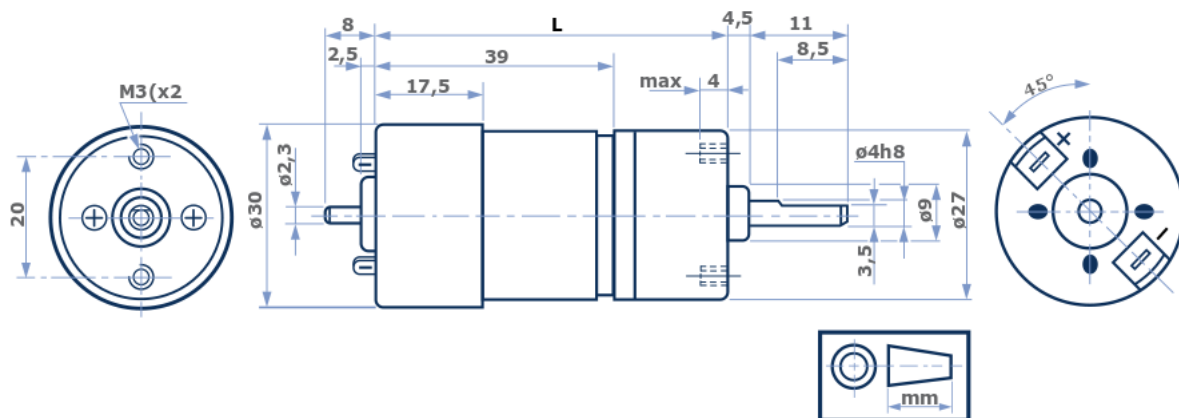
- 12V - napięcie silników Podawane na mostek H bezpośrednio z wyjścia baterii. Wykorzystywane jest do zasilania silników poprzez sterownik silników.
- 5V - napięcie zasilania logiki Jest to napięcie wyjściowe otrzymane z regulatora napięcia LM7805, który z wejściowego napięcia 12V daje na wyjściu 5V. Wykorzystywane jest ono do zasilania układów logicznych mikrokontrolera, mostka H i komparatorów oraz do zasilania diód w transoptorach.
- 0-5V - regulowane potencjometrem Wejściowym napięciem dla potencjometru jest 5V. Jest ono wykorzystywane do regulowania napięcia progowego, używanego do sterowania czułością transoptorów.

Szacuje się, że czas pracy na bateriach wynosi on około 2h +/-20 w zależności od jakości baterii.

Odrzucono wariant kombinacji komparatora z dodatkowymi rezystorami, dzięki któremu miano uzyskać zjawisko histerezy (uniknięcia wielu zmian stanów 0-1 i 1-0 spowodowane podobnym co do wartości napięciom wejściowym komparatora pochodzących z transoptorów oraz potencjometru). Powodem odrzucenia było zbyt skomplikowanie układu, dodatkowo stwierdzono, że problem który miała rozwiązywać można obejść stosując potencjometr w którym można kontrolować napięcie odniesienia w zależności od warunków. Rozwiązano problem przegrzewania się stabilizatora przez zamocowanie przy nim radiatora oraz przez użycie rezystorów o większym oporze przy diodach CNY70.

4.2 Silniki

Robot napędzany jest dwoma silnikami firmy Micro motors o oznaczeniach producenta HL 149.6.10 AS. Silniki pracują w trybie ciągłej rotacji (continous rotation), umieszczono je w tylnej części konstrukcji. Do sterowania prędkością obrotów silników stosuje się sygnał PWM. Kierunek ich pracy jest ustalany programowo. Napięcie silników wynosi 12V. Ich wybór był motywowany brakiem konieczności stosowania dodatkowej przekładni gdyż mają wysoki moment obrotowy, ich wewnętrzne przełożenie wynosi 10:1. Dodatkowym czynnikiem była niska cena silników gdyż pochodziły z odzysku, jednak główną motywacją był wysoki współczynnik jakości do ceny.



Rysunek 2: Schemat silnika

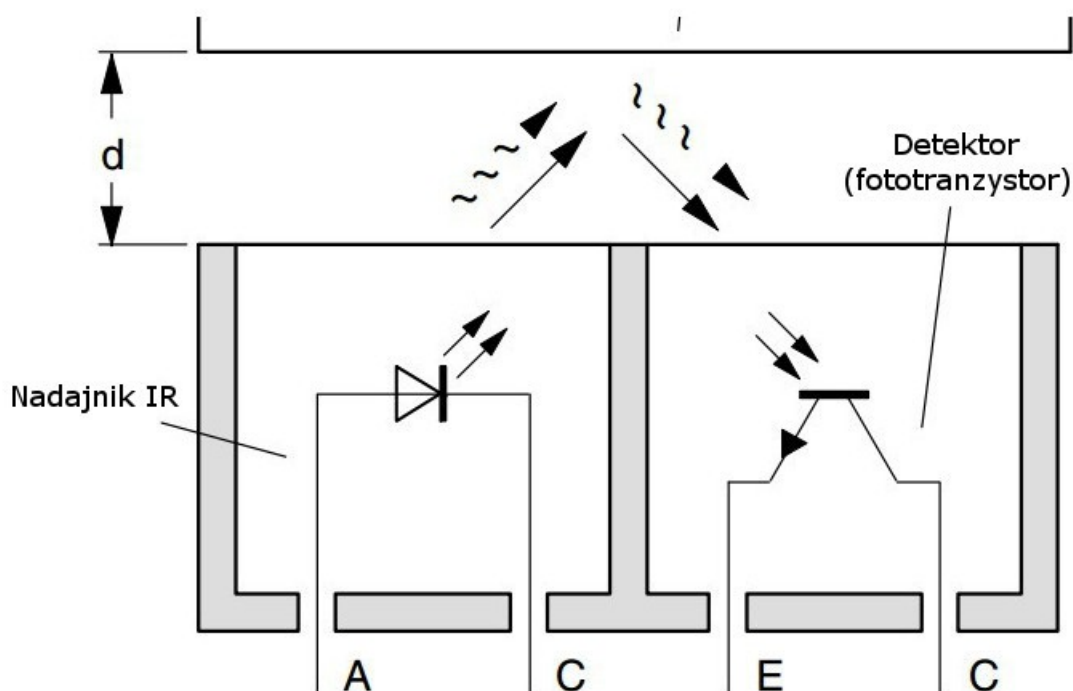
5 Elektronika

5.1 Czujniki

Do wykrywania trasy zastosowano transoptory CNY70 – układ diody podczerwonej i fototranzystora w jednej obudowie. Czujnik wysyła wiązkę promieniowania poprzez nadajnik podczerwieni, a następnie za pomocą fototranzystora, mierzy natężenie światła odbitego. Wyjściem jest sygnał napięciowy, zależny od natężenia światła padającego na ten detektor. Im więcej światła się odbije i dotrze do fotodetektora tym napięcie na wyjściu będzie miało wyższą wartość. Wykrycie czarnego koloru jest sygnalizowane stanem wysokim.

Specyfikacja czujników CNY70:

- Napięcie zasilania diody: 5 V
- Maksymalny prąd diody: 50 mA
- Maksymalne napięcie kolektor-emiter: 32 V
- Maksymalny prąd kolektora: 50 mA



Rysunek 3: Schemat działania transoptora

Do spolaryzowania napięcia na kolektorze fototranzystora wykorzystano rezystory podciągające do VCC o wartości 10k Ω . Wyjścia CNY70 podłączone są do pinów PD0-PD6 mikrokontrolera. Każda dioda połączona jest z rezystorami wartości 220 Ω . Początkowo zastosowano rezystory 75 Ω jednak powodowało to zbyt duży pobór prądu i skutkowało nadmiernym wydzielaniem się ciepła na regulatorze napięcia. Doświadczalnie dobrano rezystory 220 Ω . Czujniki rozmieszczone są od siebie w odległości 15mm co jest podyktowane regulaminową szerokością linii trasy. Doświadczalnie ustaliliśmy dystans między czujnikami na 75% szerokości linii. Odrzucono koncepcję zastosowania diód sygnalizujących stan czujników w celu uproszczenia schematu płytki. SCHEMAT PŁYTKI Z CZUJNIKAMI

5.2 Sterowanie silnikami

Do sterowania pracą silników wykorzystano gotowy mostek H. Jest to układ elektryczny umożliwiający sterowanie kierunkiem działania silników. Prędkość regulowana jest sygnałem PWM. Odrzucono wariant budowy własnego mostka H z tranzystorów z powodu nadmiernej komplikacji układu na płytce.

5.3 Płytką drukowaną

Przygotowany robot składa się z dwóch płytek drukowanych: płytki głównej i płytki czujnikowej. Obydwie płytki są ze sobą połączone przewodami 7-żyłowym (każdy przenosi sygnał jednej czujki) oraz 2-żyłowym (zasilającym). Odrzucono wariant w którym cała elektronika znajdowałaby się na jednej płytce. Powodem był rozmiar silników jakie udało się nam uzyskać. Płytką główną jest na wysokości 41mm od podłoża. Aby zapewnić poprawne działanie czujek, muszą one znajdować się na wysokości do 5mm od podłoża. Sytuacja ta wymusiła przygotowanie drugiej płytki. Proces przygotowania płytki przebiegał następująco:

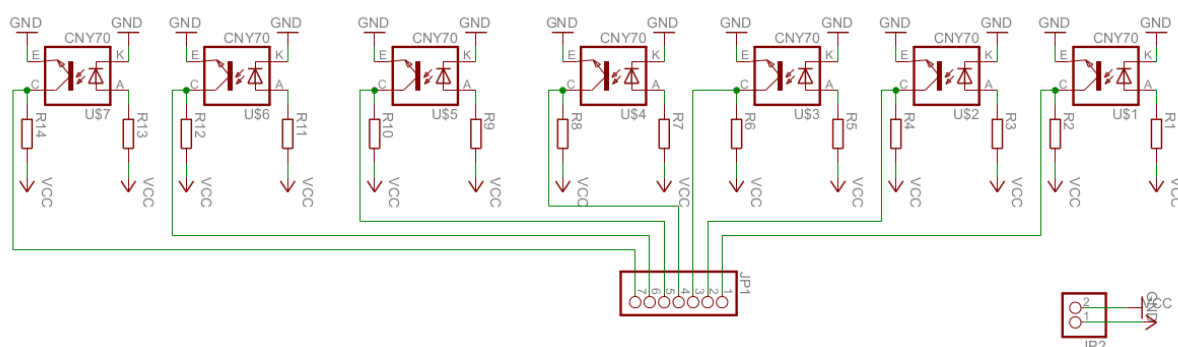
- przygotowanie schematu płytki w programie EAGLE
- wydrukowanie schematu płytki na papierze kredowym
- dokładne wyczyszczenie płytki po stronie pokrytej miedzią
- ścieranie papierem ściernym niewielkiej ilości miedzi z płytki
- podgrzanie płytki na żelazku przez ok. 30 sekund
- przypasowanie wydrukowanego schematu płytki, pod wpływem temperatury toner ze schematu przykleja się do miedzi
- zanurzenie płytki w wodzie w celu odklejenia kartki ze schematem
- zanurzenie płytki w roztworze wody z wytrawiaczem na ok. 15 minut, w celu wytrawienia miedzi w miejscach na których nie ma tonera
- wytarcie pozostałego tonera octanem etylu

Cechy płytki głównej

- długość: 171mm
- szerokość: 143mm
- grubość ścieżek: 0,6096mm

Cechy płytki czujnikowej

- długość: 57mm
- szerokość: 111mm
- grubość ścieżek: 0,4064mm

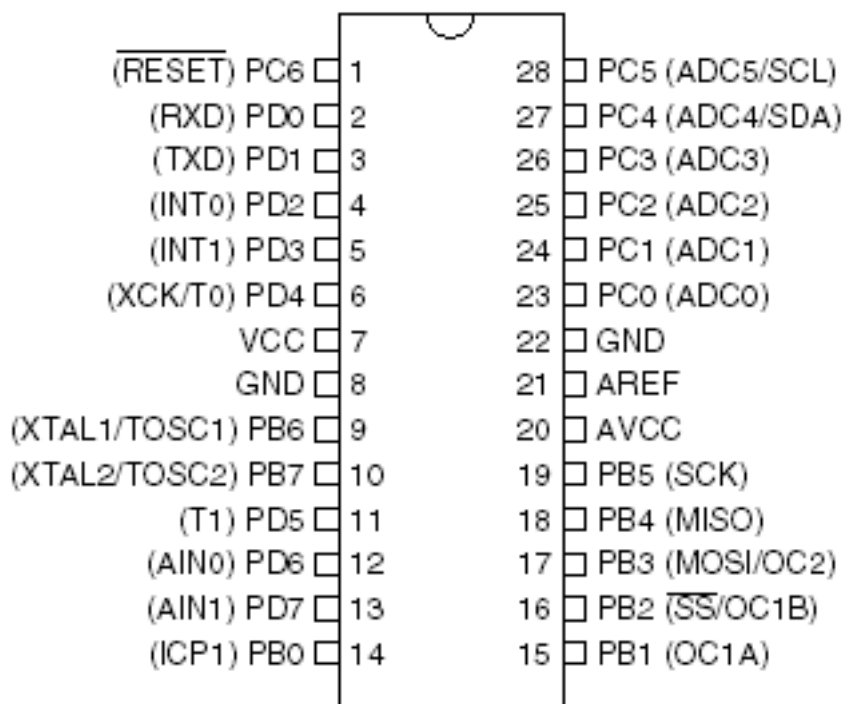


Rysunek 5: Schemat płytki czujnikowej

Największym problemem podczas przygotowanie płytki było odpowiednie dobranie czasu prasowania płytki z kartką na której był wydrukowany schemat. Po wielu próbach udało się dobrać odpowiedni - ok 5 minut. Czas ten zapewnił prawidłowe i całkowite przyklejenie się tonera do miedzi. Niestety podczas wytrawiania napotkano kolejny problem, mianowicie należało wyjąć płytkę z roztworu w odpowiednim momencie - tak, aby wytrawiła się miedź w miejscach na których nie ma tonera. Jednocześnie nie można trzymać płytki w roztworze za długo, gdyż zacznie się wytrawiać również część miedzi pod tonerem. W obawie przed nadmiernym wytrawieniem, wyjęto płytkę odrobinę za szybko. Później, podczas sprawdzania okazało się, że osobne ścieżki zwierają się ze sobą w kilku miejscach. Problem ten rozwiązano poprzez mechaniczne usunięcie miedzi śrubokrętem.

6 Mikrokontroler

(dobór – kryteria, analiza narzędzi uruchomieniowych,...), (opis wybranego mikrokontrolera, otoczenie mikrokontrolera, innych danych dotyczących wykonania, problemów które rozwiązano, wariantów które odrzucono – dlaczego, ...). Robotem steruje mikrokontroler ATmega8. Zasilany napięciem 5V, posiada 28 wyprowadzeń, których większość może pełnić różne role takie jak: wyjścia/wejścia cyfrowe, wejścia sygnałów przerwań, lub wejścia przetwornika ADC. Mikrokontroler taktowany jest zewnętrznym oscylatorem kwarcowym o wartości 16MHz. Do pinów 0-6(pin PD7 jest wolny) na porcie D, podłączone są wyjścia komparatorów. Piny od PC0 do PC3 służą do przyłączenia wyjść mostka H. Na pinach PB6-PB7 podłączony jest zewnętrzny oscylator.



Rysunek 6: Schemat mikrokontrolera

7 Oprogramowanie

7.1 Algorytm

Algorytm sterujący robotem został napisany w języku C. Następnie kod algorytmu został skompilowany w AVR-GCC. Kompilator ten został wydany przez firmę ATMEL. Skompilowany program wgrano na mikrokontroler używając programu AVRDUDE. Mikrokontroler jest połączony z wejściem USB komputera za pomocą programatora USB-ASP. Bazą algorytmu jest sterownik PID (człon proporcjonalno całkująco różniczkujący). Każdemu czujnikowi przypisana jest waga (odpowiednio -3,-2,-1,0-1,2,3). Suma wag czujników, aktualnie wykrywających linię sumowana jest do zmiennej ERROR. Program opiera się na głównej pętli w której w pierwszym kroku sprawdzany jest stan czujników (obliczany jest ERROR). Jeśli ERROR jest różny od zera to uruchamiany jest algorytm PID. W przeciwnym razie (ERROR=0) możliwe są trzy warianty. Jeżeli żaden z czujników nie wykrywa trasy uruchamiana jest procedura odpowiedzialna za powrót na trasę. Odbywa się to poprzez zapamiętanie stanu czujników z poprzedniego odczytu, co dostarcza informacji o prawidłowym kierunku powrotu. Pozostałe dwa warianty: wykrywanie przez wszystkie czujniki linii (skrzyżowanie 90 stopni) oraz stan wysoki jedynie na wyjściu środkowego transoptora skutkują podaniem na oba silniki równej wartości PWM.

7.2 Kod źródłowy

Listing 1: Kod

```
|| #define F_CPU 16000000UL
```

```

#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>

#define START_PWM 150
#define TURN_PWM 140
#define MAX_PWM 255

#define SENSORS 7

#define K_P 15
#define K_I 2
#define K_D 1

void setup_motors();
void setup_sensors();

void motors_right();
void motors_left();
void motors_straight();

int compute_pid(int e, int pe);
int compute_error();
int is_line_visible();

int sensors[] = {
    PD1, PD2, PD3, PD0, PD4, PD5, PD6 };

int weigtgs[] = {
    -3, -2, -1, 0, 1, 2, 3 };

int main()
{
    int pid_output = 0;
    int error = 0, prev_error = 0;
    int left_pwm = START_PWM, right_pwm = START_PWM;

    setup_sensors();
    setup_motors();

    while(1) {

        error = compute_error();

        motors_straight();
        if(error == 0) {

            if(is_line_visible()){
                OCR1A = TURN_PWM;
                OCR1B = TURN_PWM;
            }
            else {
                if (prev_error > 0){
                    motors_right();
                    OCR1A = TURN_PWM;
                    OCR1B = TURN_PWM;
                }
                else {
                    motors_left();
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        OCR1A = TURN_PWM;
        OCR1B = TURN_PWM;
    }
}

else {

    pid_output = compute_pid(error, prev_error);

    left_pwm = START_PWM - pid_output;
    right_pwm = START_PWM + pid_output;

    if(left_pwm > MAX_PWM){
        right_pwm += MAX_PWM - left_pwm;
        if(right_pwm < 0)
            right_pwm = 0;
        left_pwm = MAX_PWM;
    }

    if(right_pwm > MAX_PWM){
        left_pwm = left_pwm + MAX_PWM - right_pwm;
        if(left_pwm < 0) left_pwm = 0;
        right_pwm = MAX_PWM;
    }

    OCR1A = right_pwm;
    OCR1B = left_pwm;

}

if (is_line_visible()) prev_error = error;

_delay_ms(2);

}
}

/**
 * Zwraca 1 jesli przynajmniej jeden czujnik wykrywa trase
 * W przeciwnym razie 0
 */
int is_line_visible() {
    int i;
    for(i = 0; i < SENSORS; i++) {
        if(PIND & _BV(sensors[i]))
            return 1;
    }
    return 0;
}

/**
 * Zwraca kład obliczony na podstawie tablicy wag czujników
 * (Im bardziej skrajny czujnik tym większa waga)
 */
int compute_error() {
    int error = 0;

```

```

    int i;
    for(i = 0; i < SENSORS; i++) {
        if(PIND & _BV(sensors[i]))
            error += weigtgs[i];
    }

    return error;
}

/**
 * Zwraca asumaryczn ękorekt ęustalon przez kontroler PID
 * (wagi ęczonęw to odpowiednio K_P, K_I i K_D)
 */
int compute_pid(int e, int pe) {
    int p,d;
    static int i;
    p = e;
    i += e;
    d = e - pe;
    return (K_P * p) + (K_I * i) + (K_D * d);
}

/**
 * Ustawia piny odpowiedzialne za ęęobsęg mostka H
 * (w tym ętake ustawienie timera 1 w tryb Fast PWM)
 */
void setup_motors() {

    DDRC |= _BV(PC0);
    DDRC |= _BV(PC1);
    DDRC |= _BV(PC2);
    DDRC |= _BV(PC3);

    TCCR1A = (_BV(COM1A1) | _BV(COM1B1));
    OCR1A = START_PWM;
    OCR1B = START_PWM;
    TCCR1A |= _BV(WGM10);
    TCCR1B = _BV(WGM12) | _BV(CS10);
    DDRB |= (_BV(PB1) | _BV(PB2));
}

/**
 * Ustawia port do ktęrego ęaprzęczonę ęs ęsygnay z czujnikęw
 * jako ęwejciowy
 */
void setup_sensors() {

    DDRD = 0x00;
}

/**
 * Ustawia ęsygnay na pinach ęsterujcych kierunkiem silnikęw
 * tak, aby robot ęęskrci w lewo
 */
void motors_left() {

```

```

    PORTC &= ~_BV(PC0);
    PORTC |= _BV(PC1);
    PORTC |= _BV(PC2);
    PORTC &= ~_BV(PC3);
}

/**
 * Ustawia sygnały na pinach sterujących kierunkiem silników
 * tak, aby robot poruszał się w prawo
 */
void motors_right() {
    PORTC |= _BV(PC0);
    PORTC &= ~_BV(PC1);
    PORTC &= ~_BV(PC2);
    PORTC |= _BV(PC3);
}

/**
 * Ustawia sygnały na pinach sterujących kierunkiem silników
 * tak, aby robot jechał prosto
 */
void motors_straight() {
    PORTC &= ~_BV(PC0);
    PORTC |= _BV(PC1);
    PORTC &= ~_BV(PC2);
    PORTC |= _BV(PC3);
}
}

```

7.3 Inicjalizacja

(procedury uruchomieniowe, narzędzia i metody, innych danych dotyczących wykonania, problemów które rozwiązano, wariantów które odrzucono – dlaczego, ...).

7.4 Sterowanie

Jako algorytm sterowania robotem wykorzystano algorytm regulatora PID.

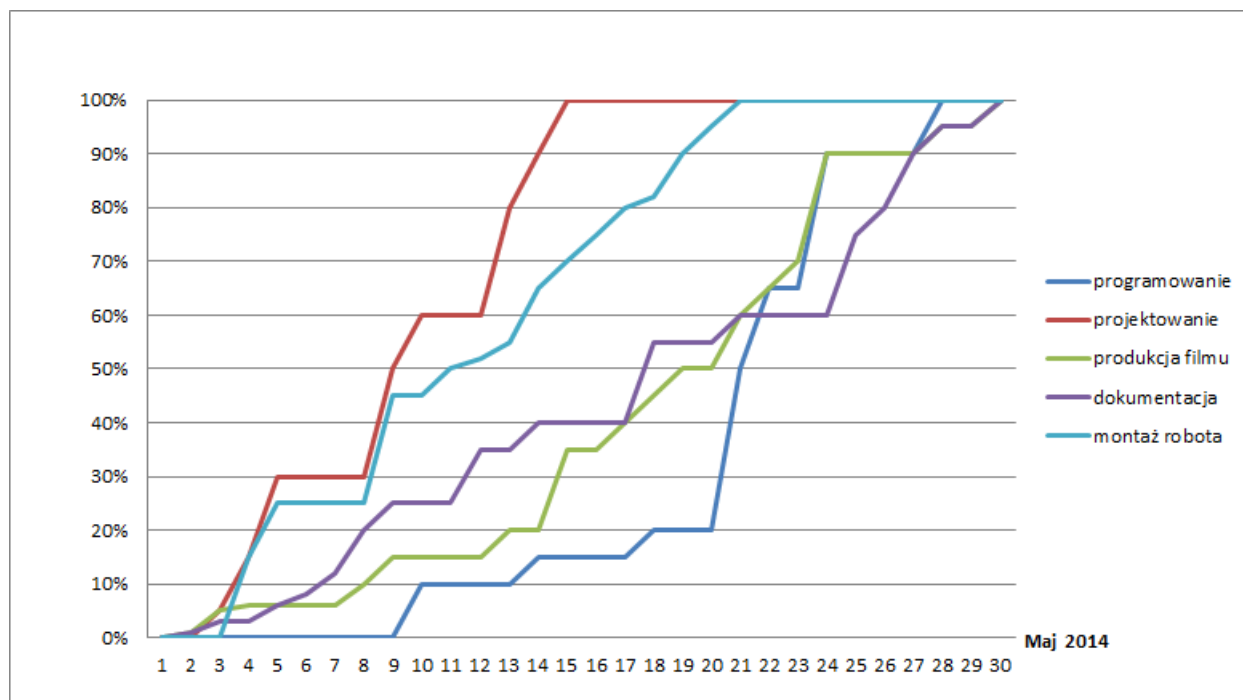
7.5 Pomiar

8 Serwisowania i konserwacja

(punkty pomiarowe na płytce i w konstrukcji, analiza FTA awarii i ich skutków, metody ich usunięcia, innych danych dotyczących wykonania, problemów które rozwiązano, wariantów które odrzucono – dlaczego, ...).

9 Inżynieria oprogramowania i metodyki prowadzenia projektu

9.1 Analiza SWOT członków zespołu



Rysunek 7: Wykres postępu

Na podstawie obserwacji sporządzono listę mocnych i słabych stron poszczególnych członków drużyny:

Członkowie drużyny:	mocne	słabe
Maciej Sobkowski	doświadczenie z elektroniką talent do przekazywania wiedzy	brak cierpliwości brak precyzyjnych zdolności manualnych
Damian Michalak	umiejętność rozwiązywania problemów praca w grupie	spóźniałstwo nie przepadam za programowaniem w niskim poziomie
Przemysław Hoffmann	organizacja spotkań/mobilizowanie grupy zdolność do wchłaniania wiedzy, szczególnie o C	wywoływanie konfliktów w drużynie prawie zerowy poziom wiedzy elektronicznej
Szymon Gramza	skrupulatność i dokładność zamiłowanie do majsterkowania	niski poziom skupienia niski poziom wiedzy elektronicznej
Adam Szczesiak	precyzyjność punktualność	brak szczegółowej wiedzy elektronicznej brak zamiłowania do języka C

9.2 Metodyka

Do zarządzania projektem wykorzystano metodykę PRINCE2 (Projects In Controlled Environments). Jest ona stosowana do zarządzania i sterowania projektami wszelkiego rodzaju i wszelkiej wielkości. Główna idea polega na optymalnym wykorzystywaniu zasobów, które według PRINCE2 dzielą się na trzy rodzaje: pieniądze, ludzie i sprzęt. PRINCE2 cechuje podejście procesowe do zarządzania projektem. Definiuje szczegółowo siedem procesów najwyższego rzędu:

- Przygotowanie założeń projektu celem tego procesu jest przygotowanie projektu do uruchomienia. Polega na wybraniu kierownika projektu oraz ustaleniu podziału pracy między osoby lub zespoły
- Strategiczne zarządzanie projektem bierzące zarządzanie projektem przez kierownika projektu na podstawie raportów okresowych o jego stanie. Proces ten trwa przez cały czas trwania projektu.
- Inicjowanie projektu obejmuje planowanie zarządzania zasobami, podziału zajęć między drużyny oraz budowanie harmonogramu. Podczas tego procesu należy mieć na uwadze czas zakończenia projektu i umiejętnie operować czasem.
- Sterowanie etapem Projekty realizowane według metodyki PRINCE2 są podzielone na etapy zarządcze. Dokładna liczba etapów nie jest określona jednak niektóre z nich są wymagane, jak np. zgoda na wykonywanie grupy zadań, ocena postępów czy raportowanie o ważnych zdarzeń.
- Zarządzanie wytwarzaniem produktów PRINCE2 to metodyka oparta na produktach. Produktem może być rzecz materialna lub niematerialna. W tym procesie ważna jest komunikacja między kierownikiem projektu a zespołami wykonującymi produkty.
- Zarządzanie zakresem etapu Zgodnie z PRINCE2 każdy etap musi być ukończony i zaakceptowany zanim kierownik projektu autoryzuje przejście do następnego etapu. W tym procesie weryfikowane jest, czy etap dostarczył wszystkie wymagane produkty i czy może rozpocząć wykonywanie następnego.
- Zakończenie projektu Według metodyki PRINCE2 projekty muszą być zamykane w sposób uporządkowany i kontrolowany. Wszystkie doświadczenia zdobyte w trakcie prowadzenia projektu są rejestrowane, tworzony jest dokument przekazania i planowany jest przegląd powdrożeniowy.

9.3 Kosztorys

Niezbędne elementy oraz koszt ich zakupu przedstawia poniższa tabela:

Element	Ilość	[PLN]/szt	Suma
SILNIK	2	5,00	10,99
LISTWA ASS02029Z	1	3,00	3,00
LISTWA KOŁK. 1x40pin PROSTA r=2,54mm	1	0,70	0,70
PINHEADER-GNIAZDO 40p PROSTY r=2,54mm	1	1,21	1,21
KOND. CERAMICZNY 22pF	10	0,08	0,80
GNIAZDO BH-10S 10pin PROSTE	50	0,01	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -1K 5%	0,1	5,01	0,50
LED 3mm ZIELONA-DYFUZYJNA 50 mcd	0,01	15,01	0,15
STAB. 7805 5V/1.5A T0220	1	1,21	1,21
GNIAZDO DC 5,5/2,1 KĄT. W DRUK-2020	1	1,00	1,00
ZŁĄCZE AK500/2 r=5mm TAJWAN-NIEB.	1	0,70	0,70
JUMPER r=2,54mm ZAMKNIĘTY h=6mm	0,04	5,01	0,20
DŁAWIK 10μH 160mA 2,5R OSIOWY	0,10	30,00	0,30
DIODA PROST. 1N4007 1A/1000V	10	0,01	0,10
LAMINAT JEDNOSTR. 12x21,5mm GR=1,5m	1	5,81	5,81
TRANSOPTOR	4	2,80	11,20
ATMEGA8A-PU 8kb-FL 1kb-RAM 512b	1	7,50	7,50
NADSIARCZAN SODU-B327 100g	1	4,50	4,50
WIERTŁO 0.8mm	5	1,80	9,00
WIERTŁO 1.0mm	2	1,00	1,00
WIERTŁO 1.2mm SARIUS	3	1,00	3,00
KOND. EL. 4,7μF/25V 85 C	10	0,05	0,50
KOND. KEX47μF/25V 105 C	20	0,05	1,00
KOND. EL. 10μF/25V 5x11mm 105 C	15	0,05	0,75
KOND. EL. 100μF/25V 5x11mm 105 C	30	0,05	1,50
KOND. EL. 100μF/50V 8x12mm 105 C	40	0,10	0,40
KOND. EL. 470μF/50V 13x25mm	1	0,60	0,60
REZ. WĘGL. 0,25W -75R 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -330R 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -470R 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -1K 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -2,2K 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -1K 5%	0,1	5,00	0,50
REZ. WĘGL. 0,25W -47K 5%	0,1	5,00	0,50
MIKRO/SW 6x6mm h=1,5	0,1	30,0	3,00
STAB. 7805 5V/1,5A T0220	2	1,20	2,40
KOND. CERAM. 100N/50V/105 r=2,54mm	0,50	10,00	0,50
DŁAWIK 10μh 160mA 2,5R OSIOWY	0,02	30,00	0,60
LAMINAT JEDNOSTR.19x31 1mm EPOXYD	1	9,00	9,00
SŁUPEK DYST.M3x20mm GWINT Z/W-NIKL.	4	0,75	3,00
NAKRETKA M3 -CYNOWANA	0,04	7,00	0,28
ŚRUBA M3 GRZYBEK 10mm	0,40	30,00	1,20
LM 339N DIP14	4	0,80	3,20
L298N POWER DRIVER SQL15	1	11,00	11,00
RURA TERM. RT 2,4/1,2	1	0,80	0,80
L293DNE	1	6,00	6,00
TULEJKA DYST. DR3 6/25mm PLASTIK	0,02	20,00	0,40
POTENCJ. OBROT. B10K LINIOWY L=15mm	1	3,00	3,00

BATERIA 1,5V	8	1,50	12,00
WYTRAWIACZ	1	4,99	4,99
KOSZYCZKI NA BATERIE	2	2,00	4,00
CZUJNIKI CNY70	5	2,80	14,00
CZUJNIKI CNY70	3	4,80	14,40

9.4 Czas pracy

– realny wraz z podziałem zadań i współbieżnością z wykonywaniem np. wykresów Gantta, problemy z podziałem zadań, problemy z pracą zespołową i zarządzania czasem – jakie, ich analiza i kreatywne rozwiązania, innych danych dotyczących wykonania, problemów które rozwiązano, wariantów które odrzucono – dlaczego, analizy kreatywnej prowadzonego cyklu szkolenia (pomysłu na poprawę ewentualnych wad szkolenia)). Inne elementy narzucone przez prowadzących badania studentów V roku.

9.5 Narzędzie i elementy

Opis narzędzi i elementów użytych przy realizacji projektu.

9.6 Narzędzia

Lista narzędzi:

- stacja lutownicza
- multiszlifierka precyzyjna z zestawem wymiennych końcówek
- zestaw śrubokrętów precyzyjnych
- zestaw cążków i kombinerek precyzyjnych
- latarka czołowa
- pistolet do kleju na ciepło
- miernik uniwersalny
- ładowarka do akumulatorów
- płytka prototypowa

Wyżej wymienione narzędzia umożliwiły zamocowanie, unieruchomienie podzespołów na płytkach pcb oraz stworzenie zwartej konstrukcji robota. Ponadto umożliwiły m.in. wiercenie, szlifowanie, matowienie powierzchni, przygotowanie elementów konstrukcyjnych własnej roboty takich jak dystanser przedniego koła w celu wypoziomowania konstrukcji. Przednie koło zwane dalej casterem zostało

10 Uwagi końcowe

(powtórzenie najistotniejszych wniosków i uwag ze wskazaniem kierunków poprawy konstrukcji robota).

11 Spisy

11.1 Spis rysunków i tabel

11.2 Spis zawartości DVD

(DTR w doc, katalogi elementów elektroniki, elektrotechniki, mikrokontrolera, zdjęcia dokumentalne, prezentacja PowerPoint – szkoleniowa dla szkół średnich, wideoklip (od 3 do 5 min

wg podanych zasad, inne materiały które grupa uzna za ważne dla rozwoju i poprawy warsztatów), niezbędne kodeki do wideoklipu . !!! DTR ma być oddana w okładce plastikowej do której wpina się dziurkowane kartki. Pierwsza strona okładki ma być przezroczysta tak aby bez jakiegokolwiek pracy można było odczytać czego teczka dotyczy (widoczna pierwsza strona DTR). Na końcu zamocowany w kopercie papierowej DVD (podpisany).

12 Literatura

Literatura pomocna przy tworzeniu robota.