

Univerzitet u Sarajevu
Elektrotehnički fakultet
Ugradbeni sistemi 2022/23

Šema spajanja sa identifikacijom signala u sistemu

Mentori: R. prof. dr. Samim Konjicija,
Mag. ing Selmir Gajip

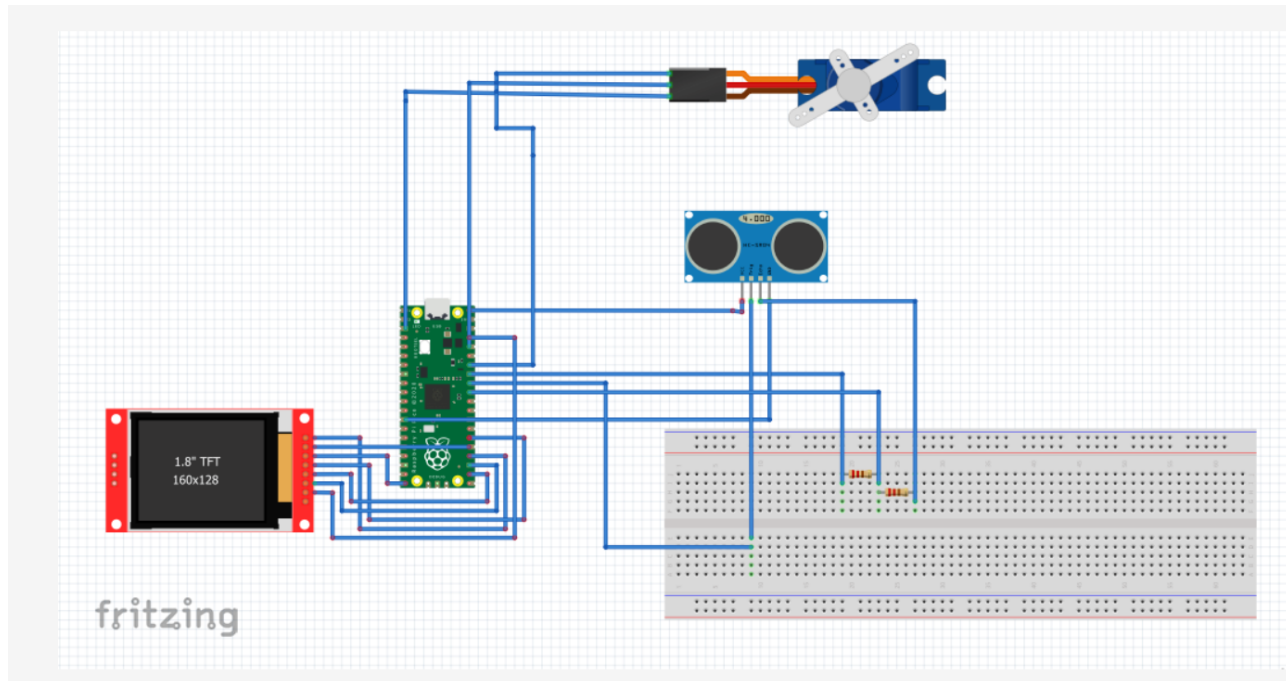
Ime i prezime: Adna Herak,
Nerma Kadrić,
Azra Žunić

30.6.2023.

Sadržaj

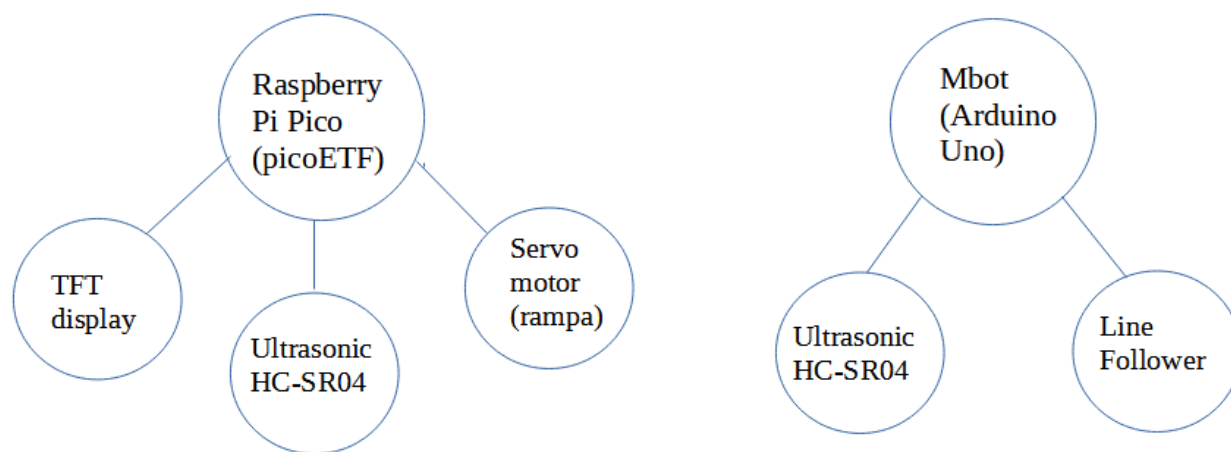
1	Šemu - dijagram realiziran korištenjem alata Fritzing	3
2	Blok-dijagram sistema	4
3	Tabelarni prikaz ulaza i izlaza sistema	5

1. Šemu - dijagram realiziran korištenjem alata Fritzing



Napomena : Šema je postavljena i u formatu **.fzz** u dokumentaciji projekta. Također, nismo uspjele pronaći drugu vrstu otpornika (trebao bi se promijeniti donji otpornik).

2. Blok-dijagram sistema



Slika 1: Blok-dijagram sistema

3. Tabelarni prikaz ulaza i izlaza sistema

Pin	Ulaz/Izlaz	Opis
GP15	Izlaz	Ove izlazne pinove <u>koristile</u> smo za povezivanje s TFT displayem na kojem se prikazuje tekst ovisno da li je parking pun ili prazan.
GP16		
GP17		
GP18		
GP19		
GP20		
GP21	Izlaz (trigger)	Navedene pinove koristile smo za povezivanje Ultrasonic HC-SR04 senzora koji detektuje prisustvo objekata na parkingu.
GP22	Ulaz (echo)	
VCC	Izlaz	
GND	Izlaz	
GP28	Izlaz	Ove pinove smo <u>koristile</u> za servo motor odnosno rampu koja se podiže kada robot priđe.
VCC		
GND		