სასწავლი მასალა:

* **SLAM**
* **PID**
* **ROSS2**
* **Machine vision**
* **AI თემები რაცხა**
* **OpenCV**

ძირითადი ნაწილები:

* + ESPები ბევრი
  + RASPBERRY
  + ბატარეები
  + კვების ბლოკი (3 ბატარიის)
  + მოტორები (DC, 2 , sakmaod dzlieri)
  + H-Bridge (დრაივერი, ძლიერი დენის)
  + მაგნიტები - ძლიერი (მგონი ნეოდიუმის)
  + Smooth surface - ბოლბერინგის პონტში - ნაკლები ხახუნისთვის თავის და  ტანის     გაერთიანების ნაწილზე (ბლომად, შეიძლება ბურთების ამოცლა მოგვიწიოს)
  + ბალა და ფხალას რო ქონდათ - კედლებს რო ხედავს (LIDAR, პატარა და მჩატე)
  + კამერა
  + აქსელერომეტრი
  + სპიდომეტრი
  + გიროსკოპი
  + RC პულტი
  + ბორბლები - მატორების ტესტირებისთვის
  + სერვო ძრავები - თავის საკონტროლებლად (გიროსკოპი)
  + Slip ring

მექანიკური ნაწილები: სავარუდოდ დომინოში ან მსგავსში ვიყიდით

წებო (ჟურნალების მისაწებებლად)

ჟურნალის ქაღალდი

—------------------------------------------------------

—--------------------------------------------------------------------------

სილამაზისთვის ურიგო არ იქნებოდა საღებავი)

3დ მასალა

რამე რკინები/ფიცრები

სიმძიმე

პლატფორმასავით ასაშენებლად: ხე + რკინა

დამატებითი მასალები:

Beach ball

“რკინის ბურთები” - ალექსანდრე რაზმაძე

კაბელები

რეზინები

თესლი სპილენძები - სხვადასვა ზომის (სულაბისებრი)

ბრედბორდის დაღუნვადი ჯამფერები - ტესტირებებისთვის

რეზისტორები

ლედები

კაპასიტორები

სვიჩები

ენკოდერები ძრავებისთვის

სტეპერ მოტორები

ball transfer units

გახსნა-დახურვის მეთოდები