

# Techniki Programowania Systemów Wbudowanych

## Projekt robota line follower

- 1) Oskar Bagiński 154688 kierownik grupy
- 2) Tomasz Żyjewski 154793
- 3) Michał Banasik 154689
- 4) Paweł Chojęta 154700
- 5) Marcin Kalkowski 154724

Harmonogram prac grupy:

Spotkanie nr:	1	2	3	4
O. B.	Wybór płytki z AVR lub Arduino, zakup części elektronicznych, napędu i do konstrukcji kadłuba	Oprogramowanie kwestii związanej z czujnikami	Połączenie kadłuba, napędu, czujników i płytki w jeden system; testy poprawności wykonania i przebiegu programu sterującego, synchronizacja silników + nagrywanie	Prezentacja finalnego efektu prac
T. Ż.		Rozwiązanie kwestii zasilania i sterowania silnikami		
M. B.		Konstrukcja kadłuba robota		
M. K.				
P. Ch.				