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. |
| M. K. | Konstrukcja kadłuba robota |
| P. Ch. |