프로젝트 명 : Arduino Drawbot

프로젝트 코드 : 2017.IoT-A-SHJ-01.

프로젝트 기간 : 2017.8.11 ~ 2017.10.6 (6주)

프로젝트 수행 안 : 장세훈

프로젝트 목표 :

* 아두이노 우노를 사용하여 그림그리기
* 프로젝트 설계부터 구현까지 배우기

프로젝트 범위 :

기능 구현 :

* 프로그램 설계
* 모터 제어
* 주행 제어

케이스 모델링 :

* 프로토 타입 제작

하드웨어 자원 :

Arduino -

Tools:

1. Drill with a drill bit (size depends on the diameter of the marker)

2. Screwdriver to attach the wheels to the servos.

Hardware:

1. (X2) spray paint can caps. - 집에있을것 같다.

2. (X2) small screws - 구해보자

3. (X3) rubber bands - X

4. Piece of wood (size, shape and thickness could be any to fit all the parts) - 구해보거나 학원 판매중

5. Arduino UNO Rev3 - 메카솔루션/학원판매중

http://mechasolution.com/shop/goods/goods\_view.php?goodsno=71796&category=117001

6. Breadboard - 메카솔루션

7. (9V) battery - 메카솔루션 또는 동네

8. (9V) connection harness to provide power to the Arduino. - 메카솔루션에서 살때 스냅

9. (X4) wires for all the connections. - 배선 학원에 서 팜 / 메카솔루션

10. A marker ( any color)

11. (X2) Parallax Servos with the 360º MOD - 메카솔루션 DC 모터

12. 12 pin connector

13. USB cable to program the Arduino. - 메카솔루션/학원판매중

14. Something to add traction to the wheels (I have use from lego, two rubber tires, but you can use any electrical tape also). - Wheel 세트

/\*

\* 5 Minute Drawbot.pde

\*/

int servoPinL = 9;

int servoPinR = 10;

void setup() {

pinMode(servoPinL,OUTPUT);

pinMode(servoPinR,OUTPUT);

}

void loop() {

digitalWrite(servoPinL,HIGH);

digitalWrite(servoPinR,HIGH);

delayMicroseconds(1500);

digitalWrite(servoPinL,LOW);

digitalWrite(servoPinR,LOW);

delay(50);

}