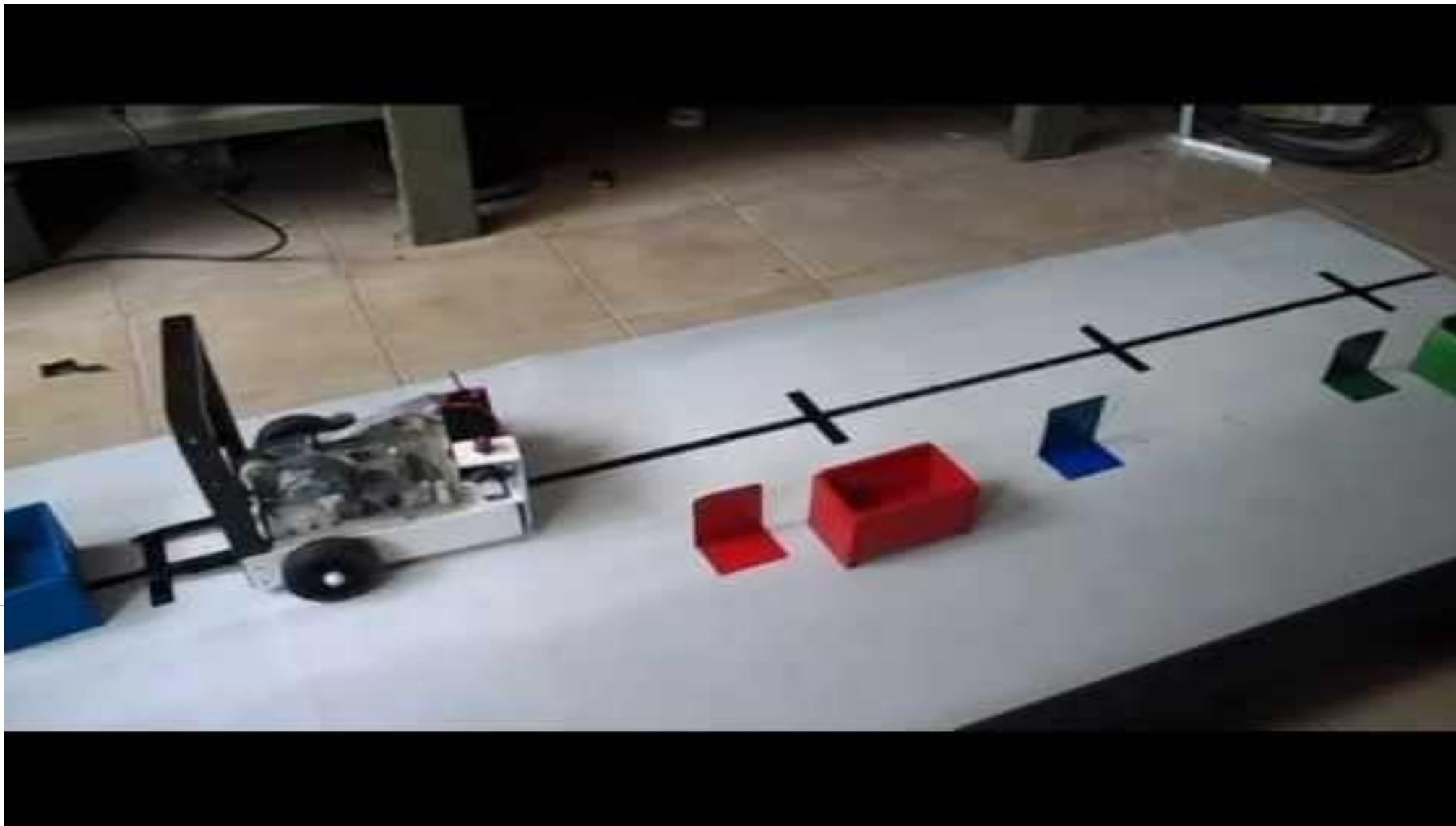


# Muletto Robotico

---

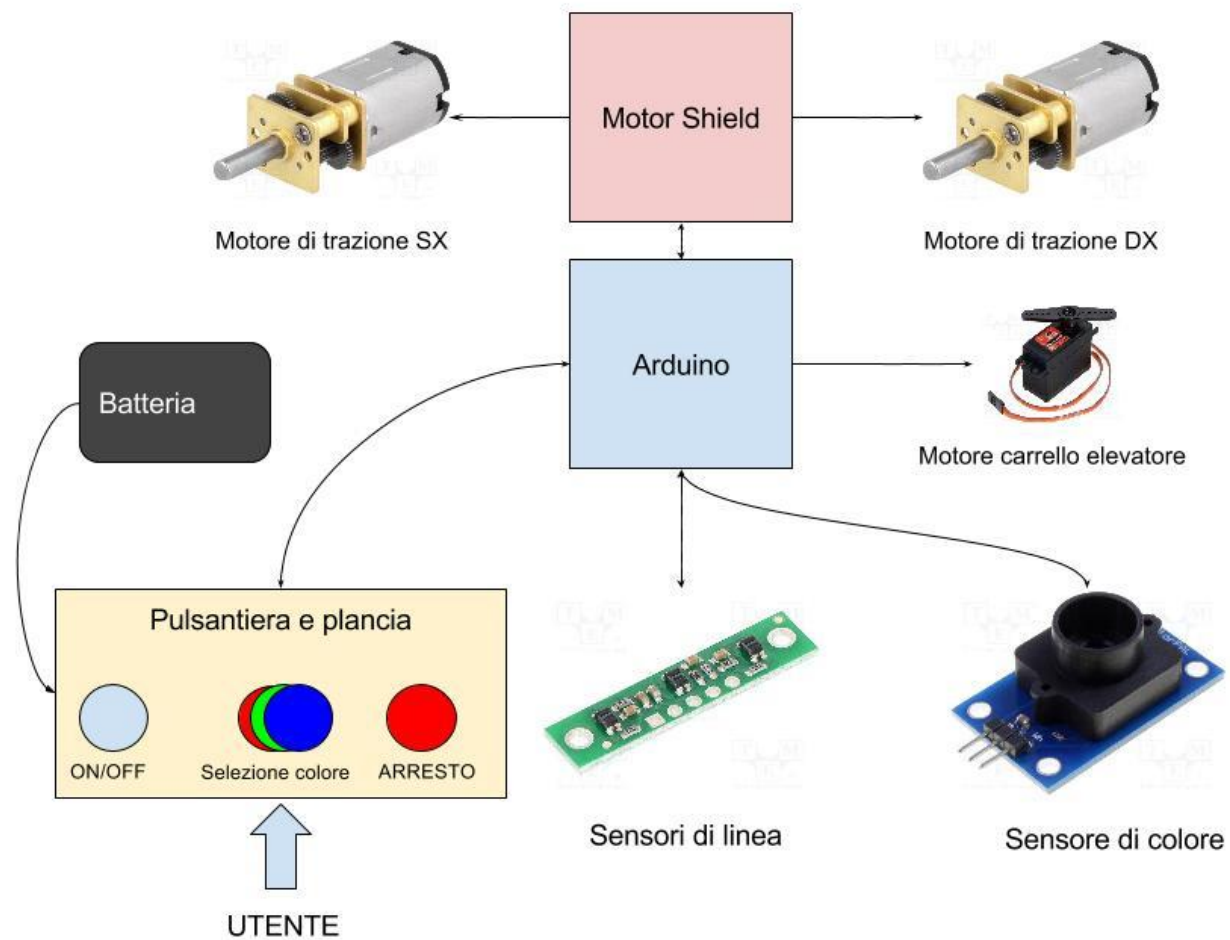
POLO FERMI – GIORGI

SIMONE TOLOMEI - MAGGIO 2019



Premendo un colore sulla pulsantiera il robot cerca il pezzo del colore giusto nel campo e lo riporta indietro

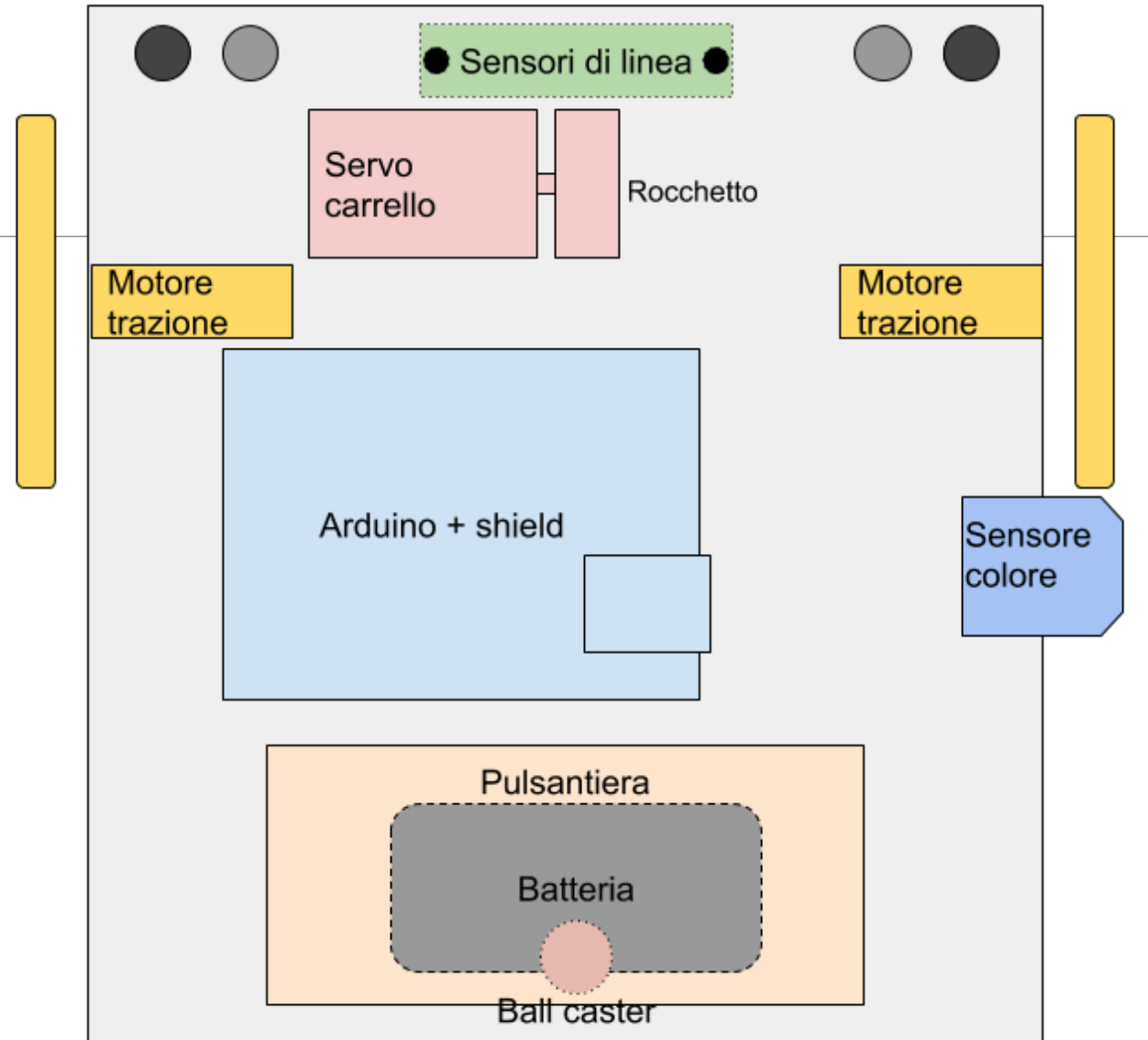
# Schema generale



# La base

I pezzi:

- Base
- Carrello
- Supporto sensore di colore
- **Supporto del servomotore**
- Pulsantiera
- **Ball Caster**

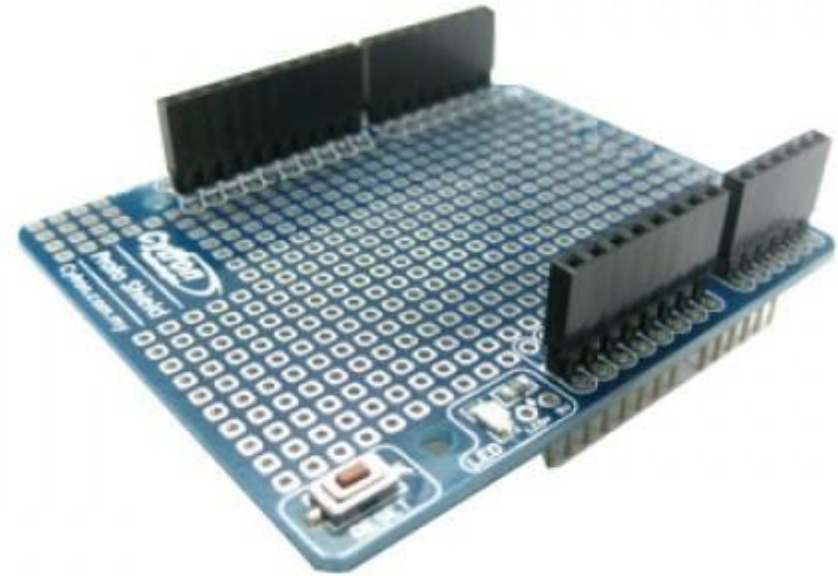
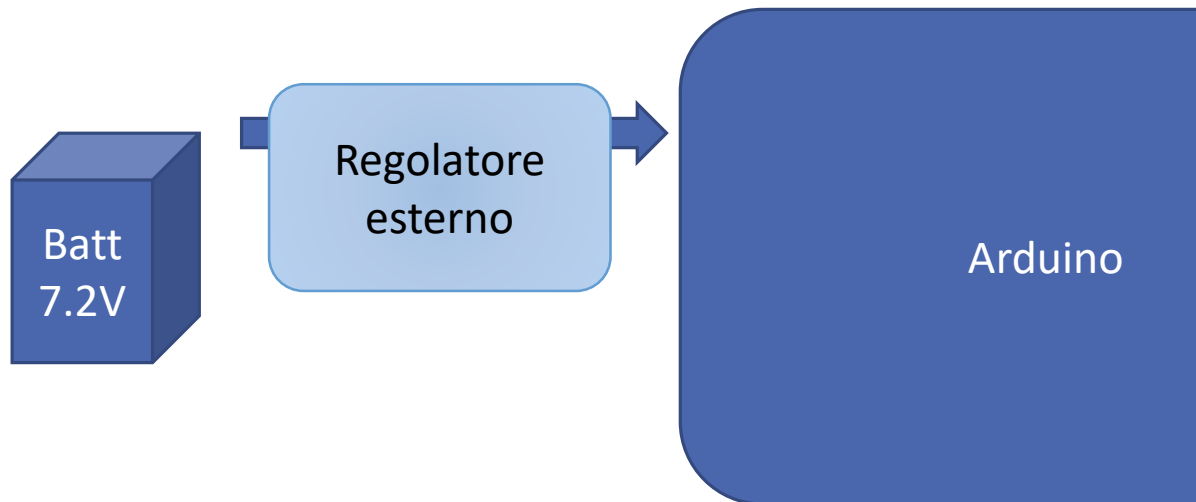


# Uno shield in più

Collegamenti per:

- Servomotore
- Sensori di linea
- Sensore di colore
- Pulsantiera

Necessario per collegare il regolatore di tensione esterno



# Il software – per gradi

---

## 1. Line Following

1. Fermare il robot in corrispondenza dei pancali

## 2. Manovra di sollevamento

1. Ruotare il robot
2. Sollevare il pancale
3. Tornare sulla linea

## 3. Leggere il colore e trovare il pezzo desiderato

1. Lettura della pulsantiera
2. Lettura del sensore

## 4. Software completo

# Il software nel dettaglio

