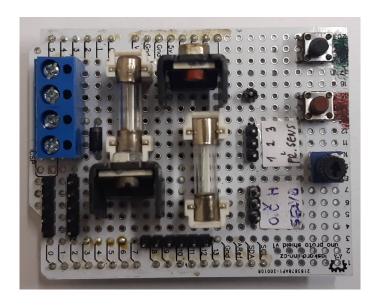
1 Mechanické složení

Konstrukce z Merkuru. Držák na sensor čáry vytištěn na 3D tiskárně. Držák na ultrazvukové sensory ze dřeva. Veškeré komponenty jsou k hlavní desce propojeny přes ploché nakrimpované kabely. Baterie připojena na svorkovnici, ze které vede kabel na spínač a následně do svorkovnice na hlavní desce. Hlavní deska s Arduinem je uchycena vzhůru nohama uprostřed robota pro lepší rozložení hmotnosti.

2 Elektrická část

Všechna propojení a připojení jsou na hlavní univerzální desce.



Obrázek 1: Hlavní elektrická deska