**RAPORTAS**

2019 m. vasario 19 d.

Vygintas Vytartas ERB-5/1

**Kaunas 2019**

Linijos sekimo roboto, kaip veikimo pavyzdžio pagrindiniam robotui, gamybos pradžia.

Išardytas enkoderis, iš jo išimtas infraraudonųjų spindulių emiteris ir jutiklis. Jie išbandyti naudojant Arduino Nano plokštę. Kadangi tai buvo enkoderis, infraraudonųjų spindulių emiteris yra pritaikytas tik labai mažiems atstumams, apie 1-2 mm.

Nuspręsta išbandyti naudonjant stipresnį infraraudonųjų spindulių emiterį paimtą iš televizoriaus nuotolinio valdymo pultelio. Rezultatai tik šiek tiek geresni, jutiklis aptinka spindulius tik iš atstumų mažesnų už 1 cm. To nepakanka linijos sekimo robotui. Problema gali būti ir su jutikliu. Darbas bus pratęstas, kai turėsime tinkamų infraraudonųjų spindulių emiterių ir jutiklių, idealiai apie 5.

Kadangi darbo su infraraudonaisiais spinduliais pratęsti buvo negalima, o magnetometrai palikti kitoje laboratorijoje, likęs laikas praleistas gaminant tinkamą laidą prijungti variklio valdymo plokštę ir plokštes prisukant prie metalinių bazių.