

Inžinieri

Sebastián Janovčík, Sebastián Surovček, Matúš Capko, Andrej Gajdoš



3D NÁVRH ROBOTA

1.

NÁVRH PCB

3.

**STAVBA FINAL
VERZIE ROBOTA**

5.

2.

**POSTAVENIE BETA
VERZIE ROBOTA**

4.

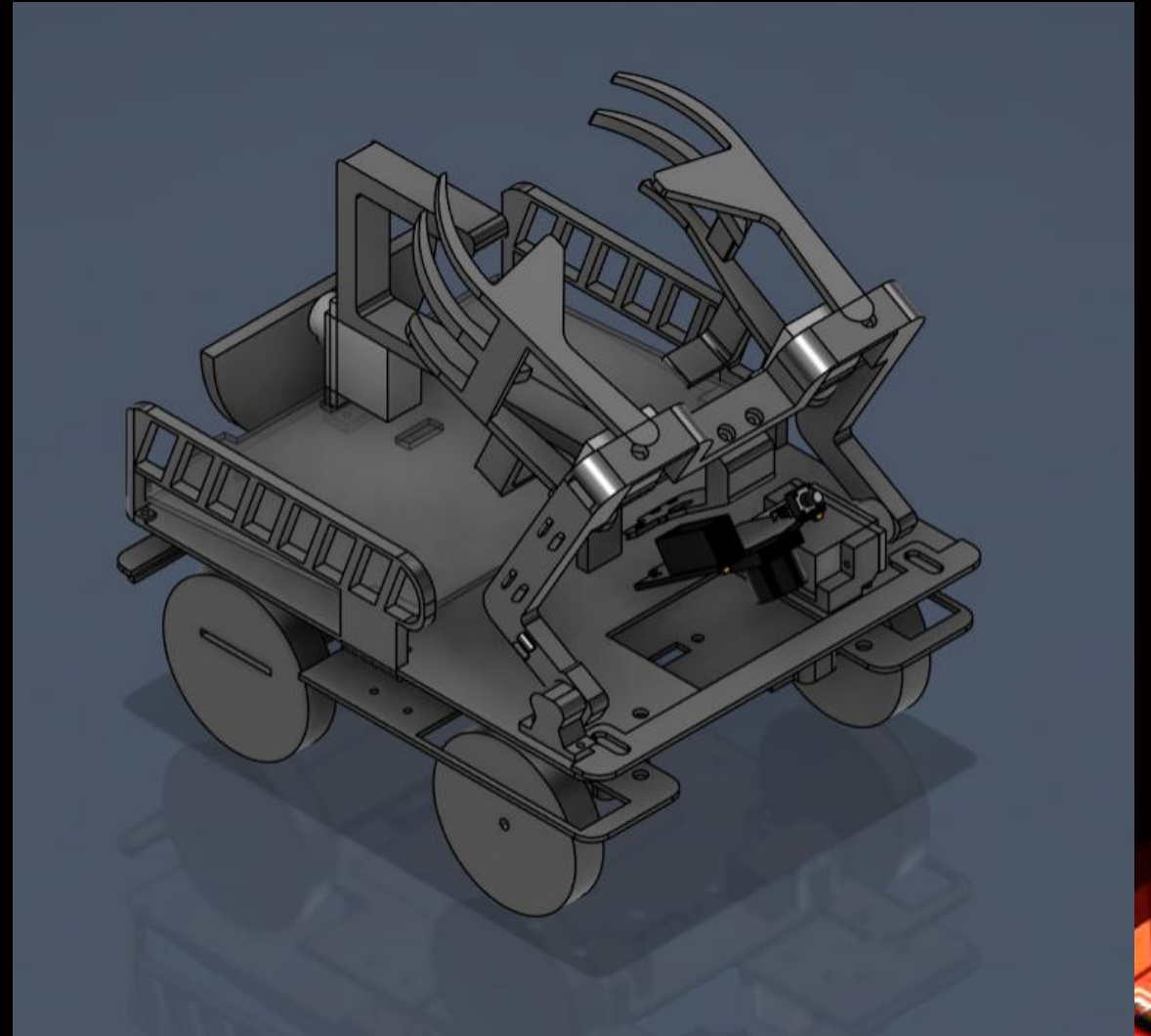
**TLAČENIE FINAL
VERZIÍ SÚČIASTIEK**

6.

PROGRAMOVANIE

3D návrh robota

- Navrhovali sme v programe Fusion
- Časti sme následne tlačili na 3D tlačiarňi
- Podvozky sú zároveň aj PCB, ktoré sme dali vyrobiť do JLCPCB



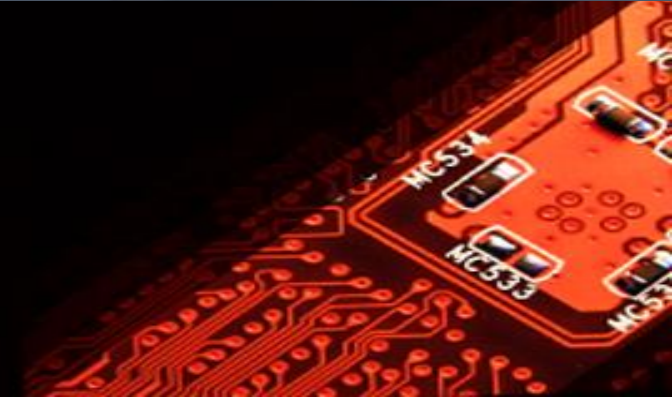
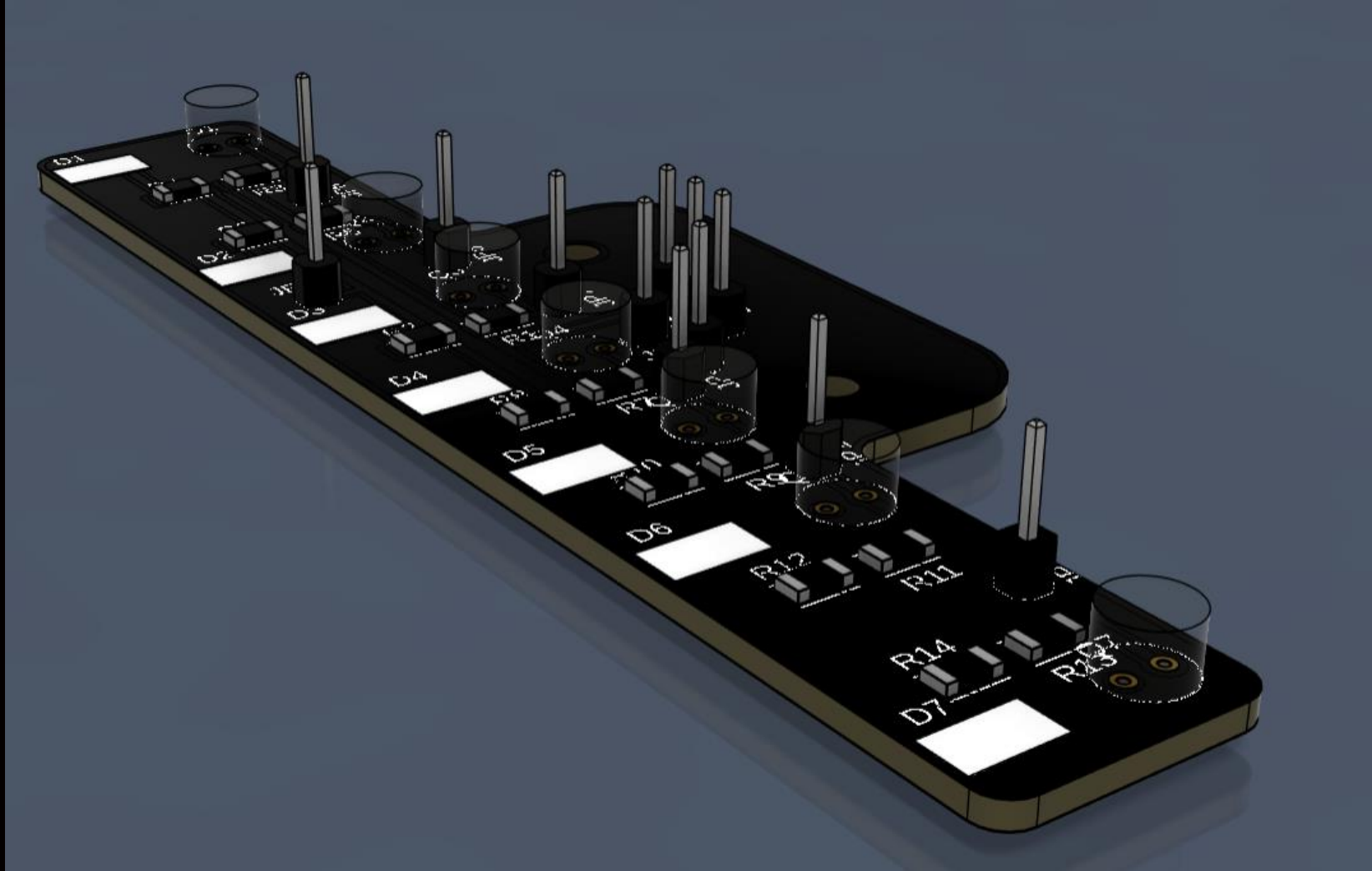
Líniák

7x-Fototranzistory

PT-IC-AC-3-PE-550

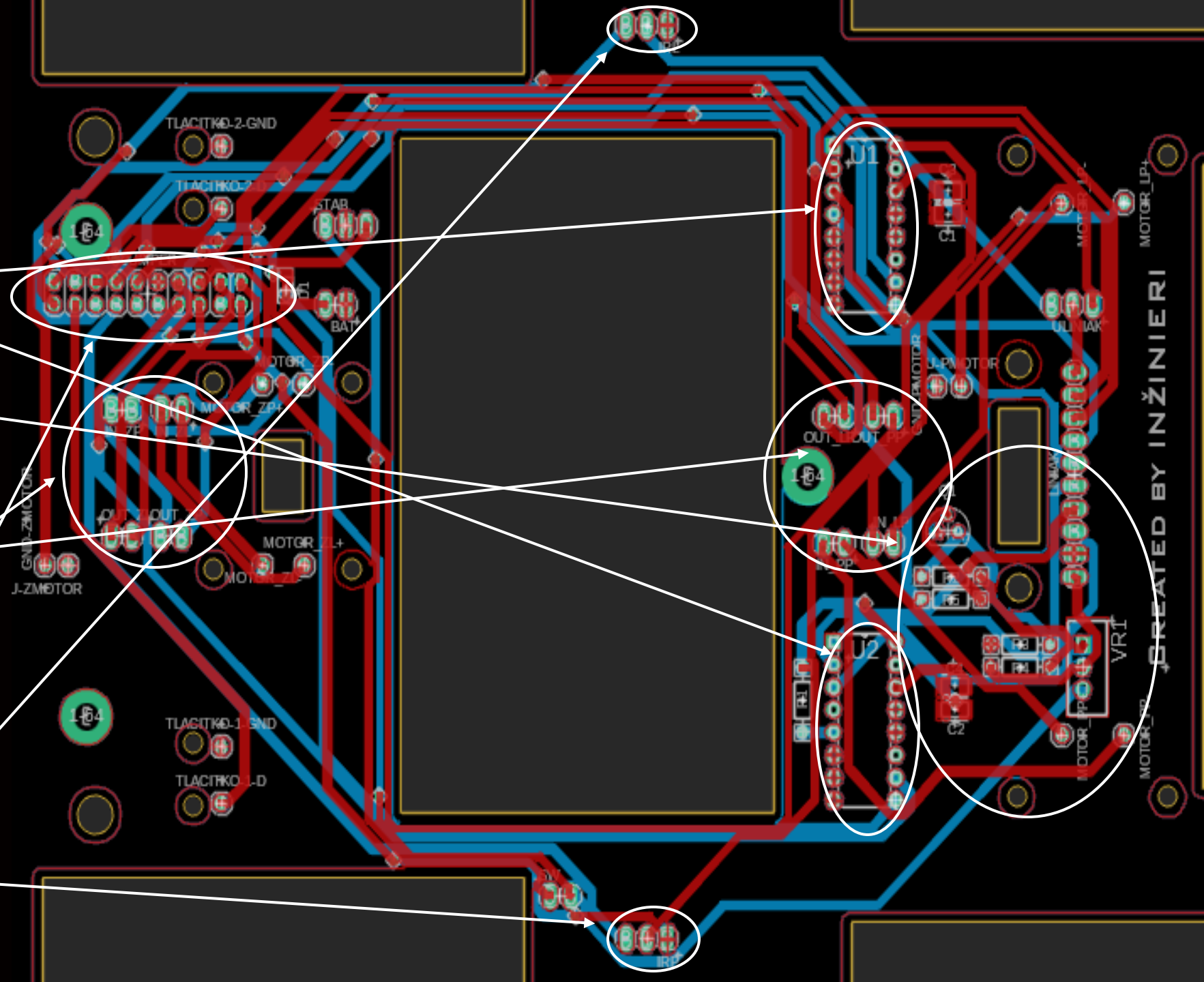
7x-Led diódy

7x-Analógový výstup



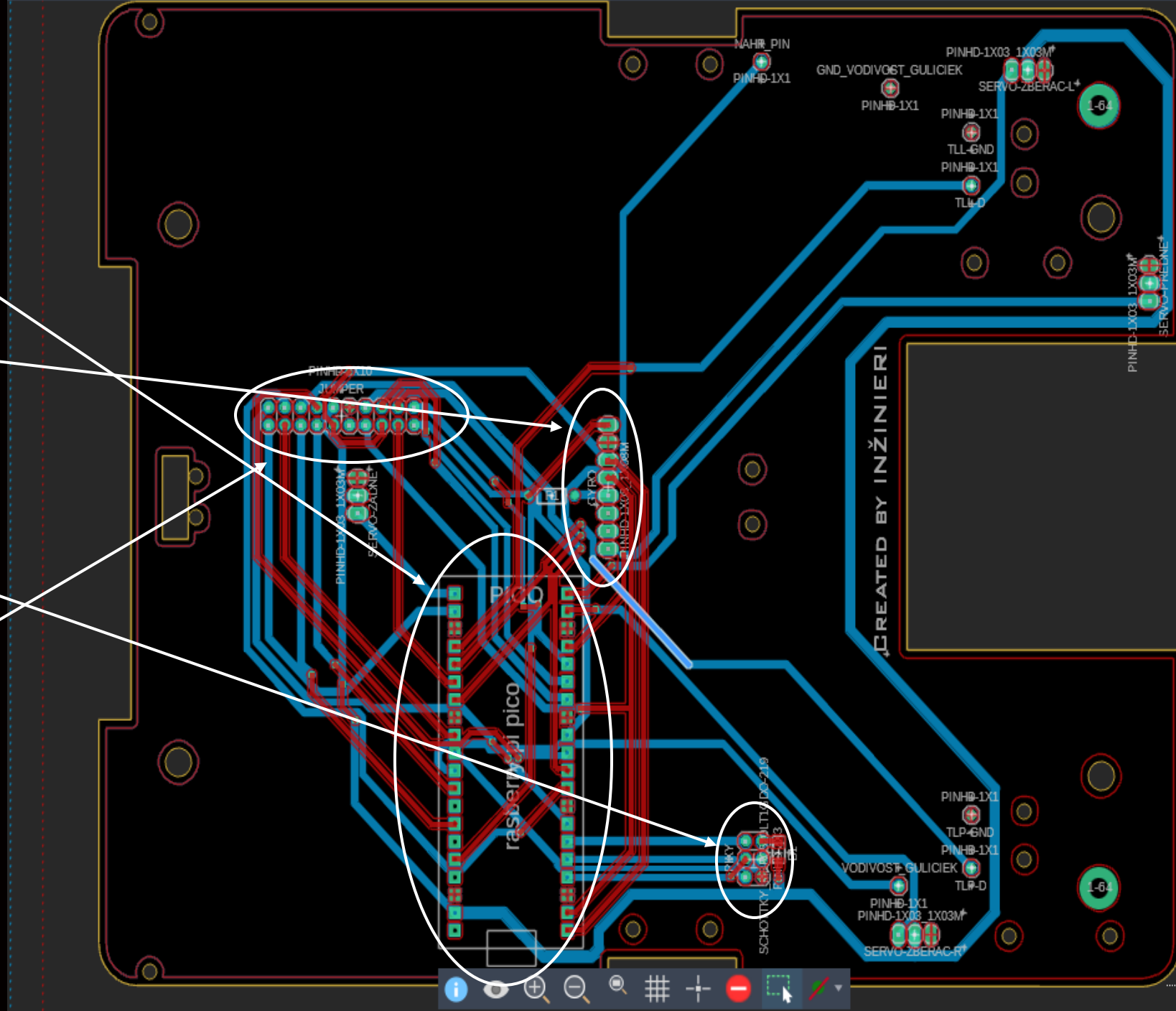
Spodný PCB

- 2x-PCF8591P prevod analógu na I2C
- Regulácia osvetlenia LED-iek pomocou LM317 a BJT
- 2x-sockety na motordriver MX1508
- 4x 6V-motory
- Prepojenie medzi vrchným a spodným PCB
- Infrared senzory-GP2Y0E03

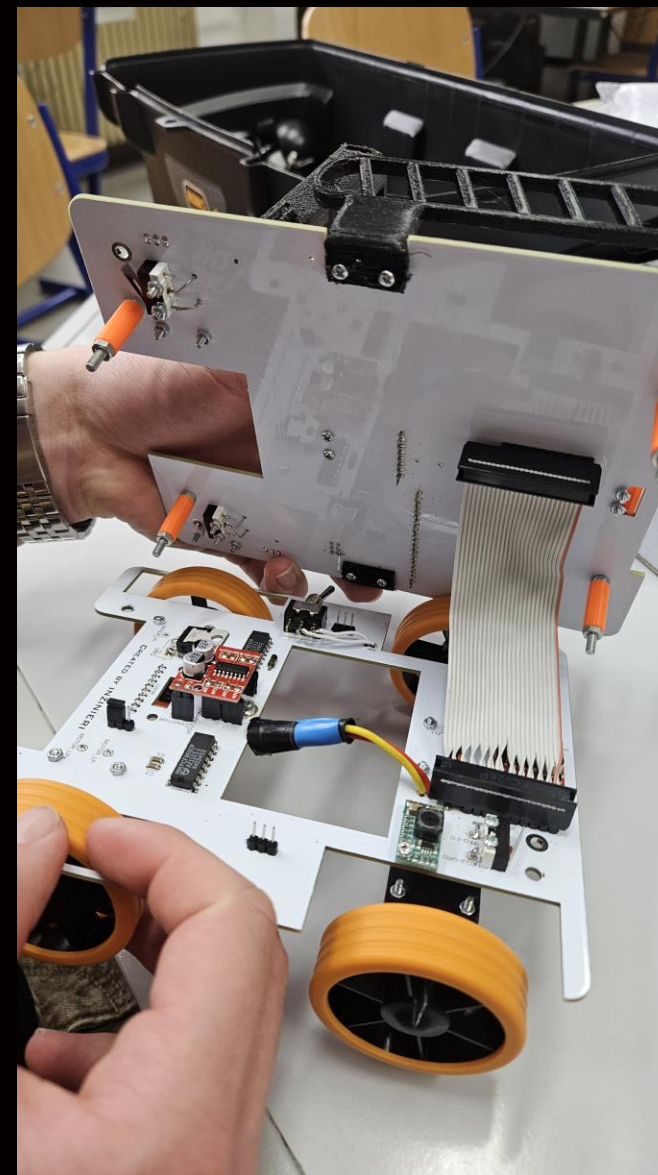
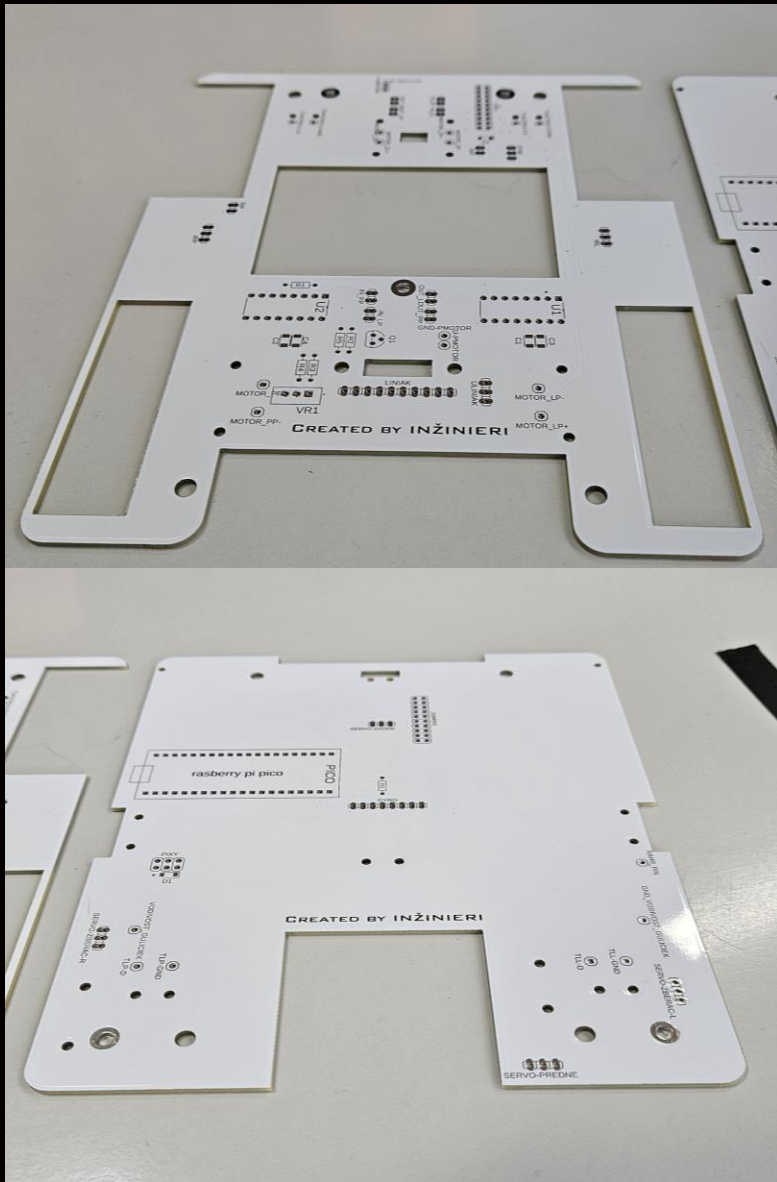


Vrchný PCB

- Raspberry pi Pico 2
- Príprava na gyro BNO055
- Príprava na kameru Pixy2
- Prepojenie medzi vrchným a spodným PCB
- 4x-Servo MG90s
- 2x-Touch sensor



Kompletizácia robota



Hotový robot

