

RPK-JS-KT: Płyta główna



Konstrukcja płyty głównej

postawiona na procku atmega16. Moduł ten ma za zadanie zarządzanie, planowanie oraz decydowanie w jaki sposób ma się poruszać robot i co ma w danej chwili robić. ustawianie priorytetów na zadania(czy ma mapować czy ma przebyć drogę z punktu a do punktu b, przestawić jakiś element). Wbudowane oddzielne zasilanie dla czujników i reszty podzespołów. Wyprowadzenia do połączenia pozostałych podzespołów, obsługa wyświetlacza lcd

Obsługiwane czujniki:

Dwa czujniki cyfrowe sharp od 0 do 40 cm oraz cztery analogowe czujniki odległości na podczerwień od ~20 cm do 150 cm. ich zadaniem będzie wychwycenie nie chcianej kolizji z jakimś przypadkowym obiektem, odnajdywanie się w przestrzeni podczas mapowania.



Menu Testowe zawiera testowanie stanów logicznych na wejściach mikroprocesora,

 pomiar napięcia na przetworniku analogowo cyfrowym,
testowanie dalmierzy
testowanie czujników linii

testowanie napędu

testowanie komunikacji z resztą elementów

komunikacja z PC