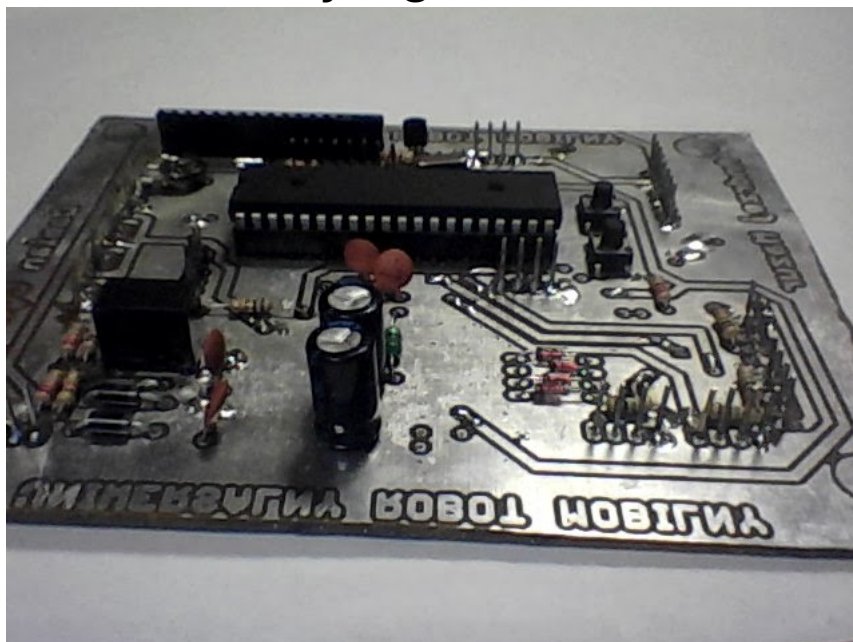


## RPK-JS-KT: Płyta główna



### 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 robic. 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 wychycenie 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

## **RPK-JS-KT: Płyta główna**

Wpisany przez Damian Cyfra

---

testowanie napędu  
testowanie komunikacji z resztą elementów  
komunikacja z PC