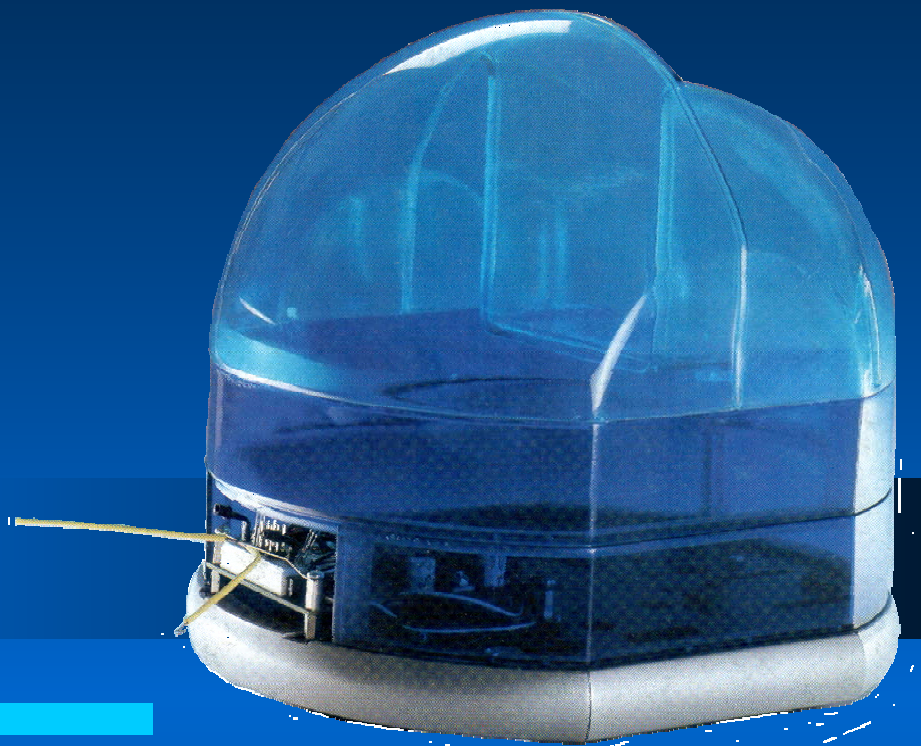


La Robotica



Gamba Andrea

&

Rossi Mirco

Il prima e dopo l'arrivo dell'automazione

● Prima



● Dopo



Sintesi del progetto

- Un automa In grado di eseguire semplici operazioni quali:
- Seguire un oggetto.
- Evitare ostacoli.
- Far ridere.

Descrizione

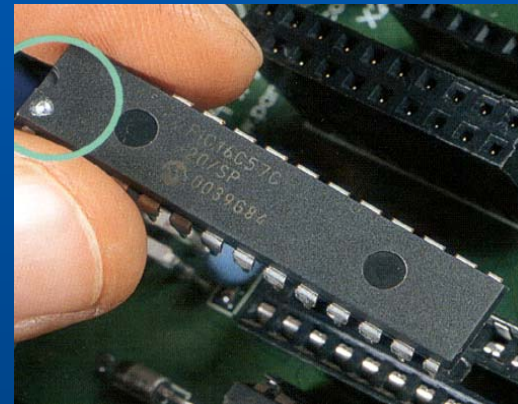
Il robot è dotato di 2 sensori a infrarossi che gli permettono di evitare o seguire oggetti, due sensori a contatto “baffi” con i quali evita gli ostacoli che incontra, oltre ai sensori in dotazione, sul robot c’è una piccola breadboard che ci permette di espandere le funzioni del robot quasi all’infinito a seconda del programma che sviluppiamo.

ULTERIORI INFORMAZIONI...

Il robot basic stamp2 è un progetto realizzato in collaborazione con Deagostini® e Parallax©

Il Cervello Del Robot

- Il Microcontrollore



- La memoria eprom

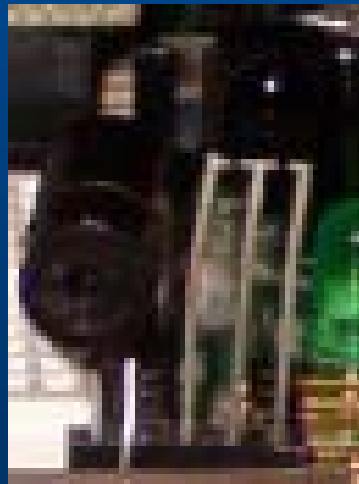


Gli Organi Sensoriali del Robot

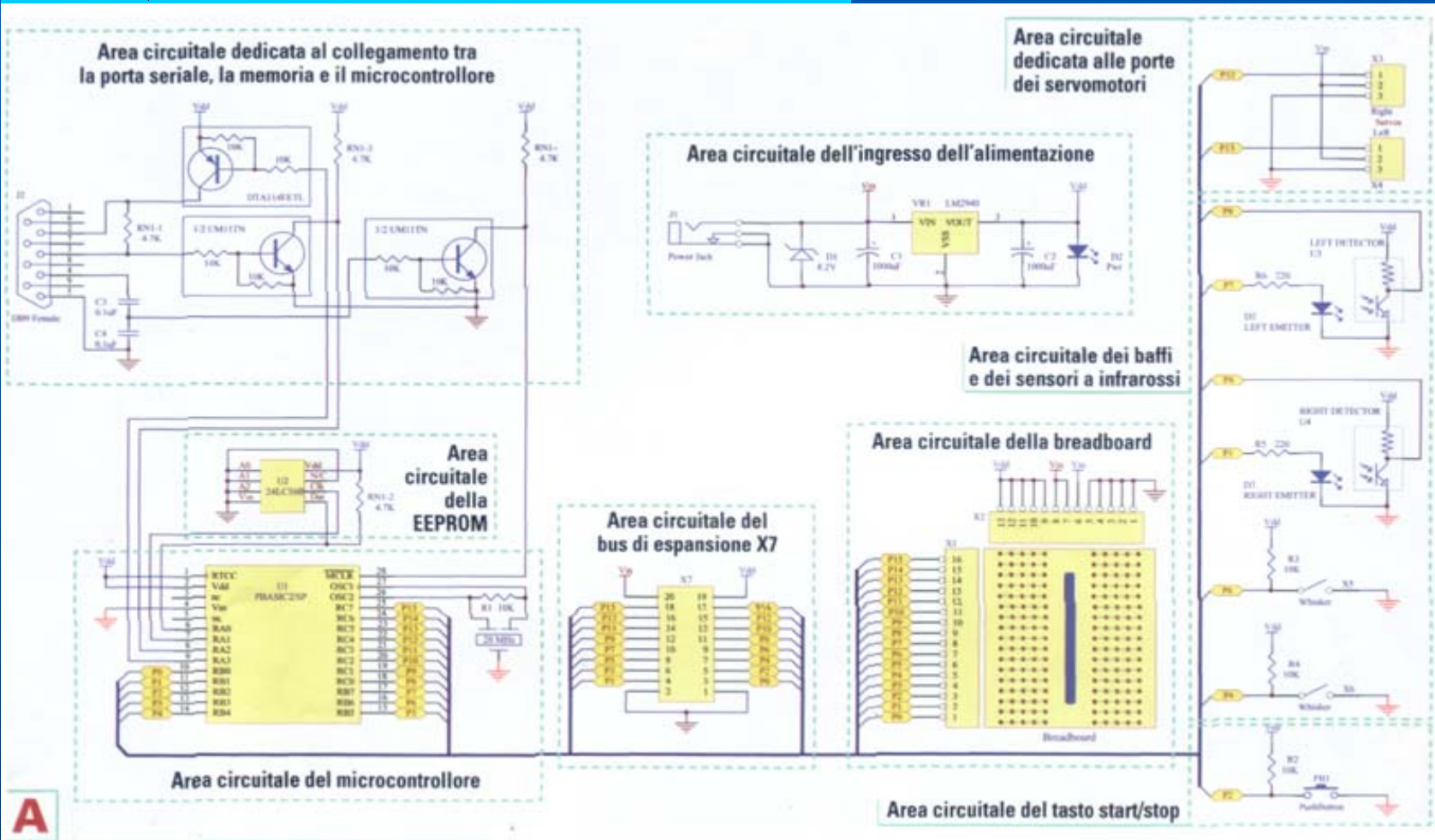
- I “baffi”



- e... “gli occhi”



Lo schema elettrico (dal pic ai sensori)



A

Dal microcontrollore ai driver

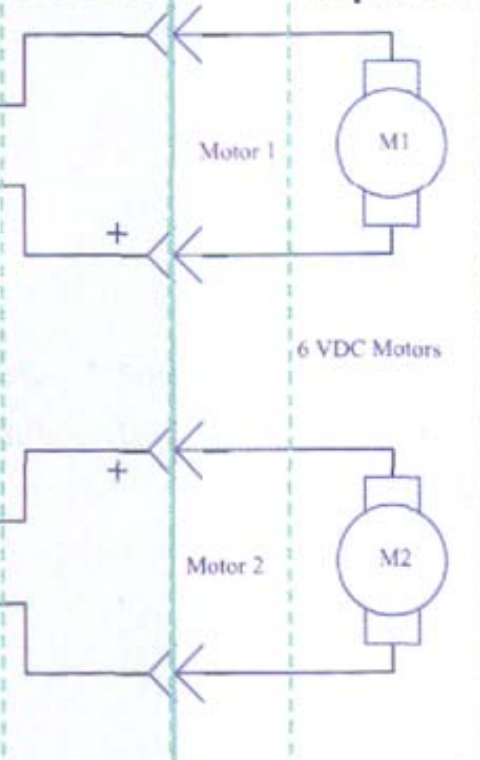
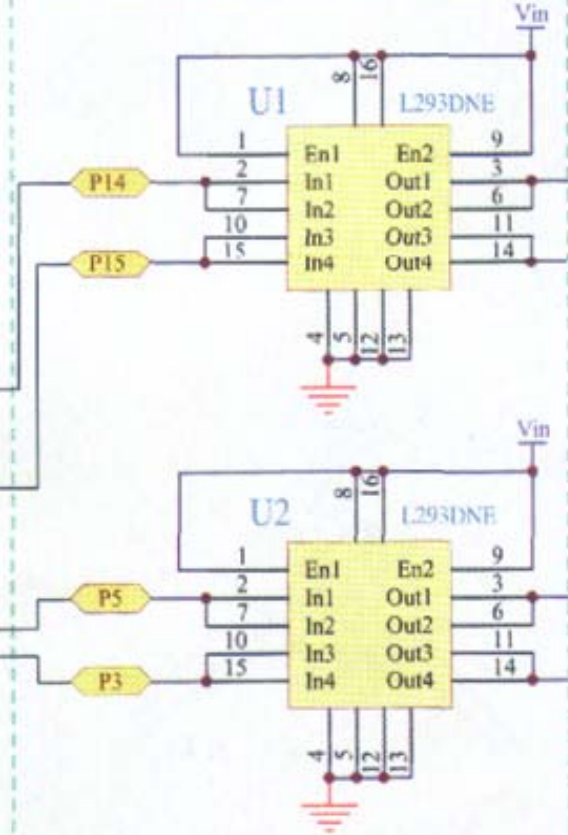
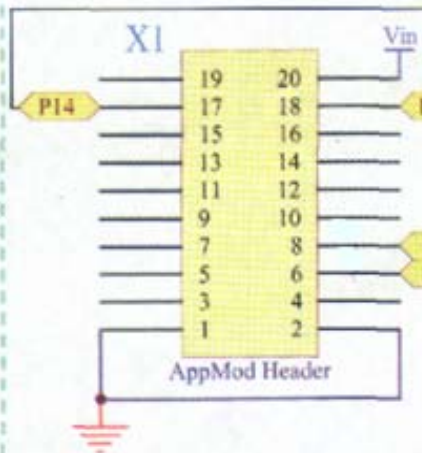
B

Area circuitale dei driver L293DNE

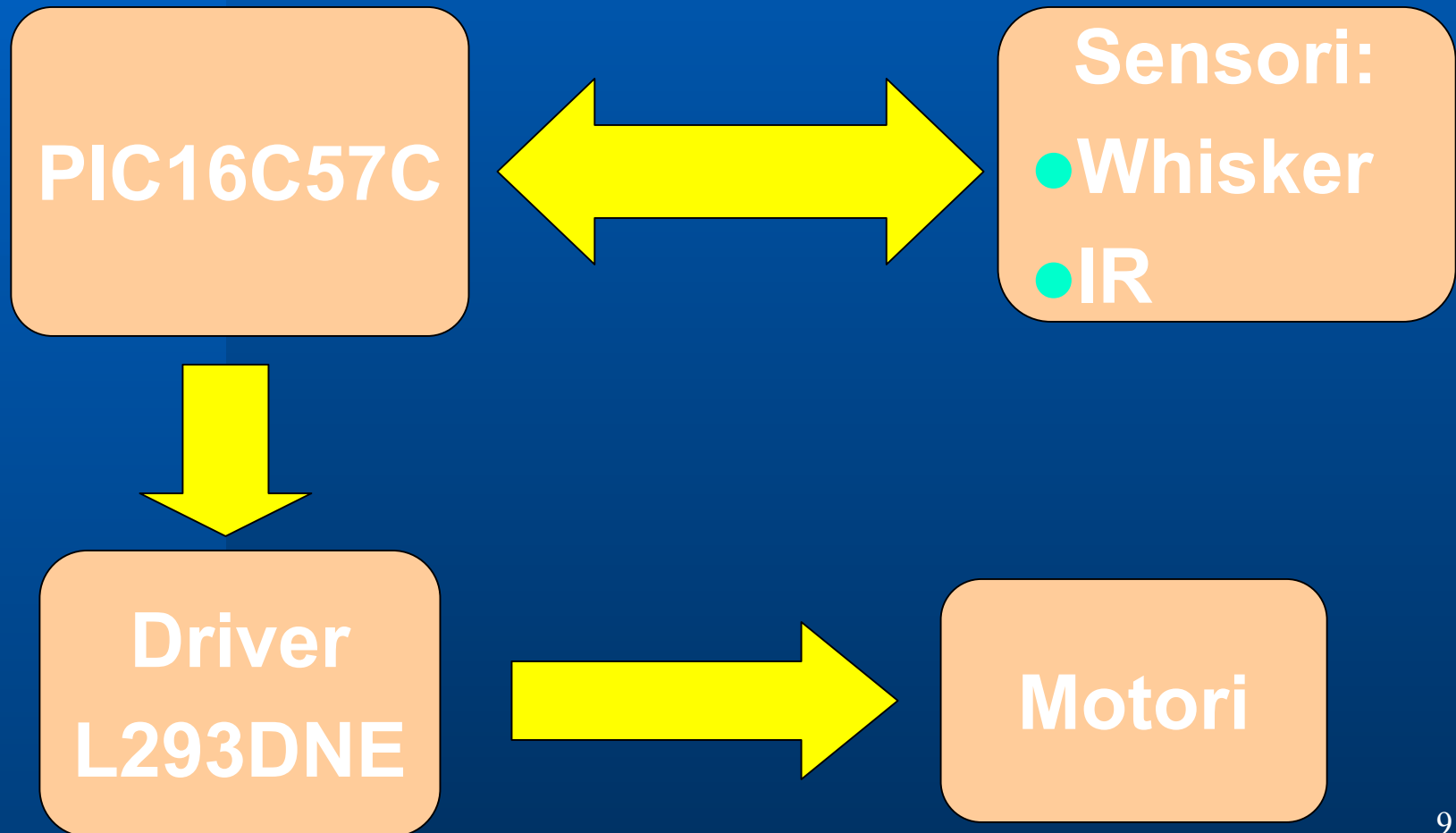
Area dei morsetti

I due motori a spazzola

Area circuitale del bus di espansione (X1) presente sulla scheda di controllo motori



Schema a blocchi



Svolta da:

Gamba Andrea & Rossi Mirco



E la “collaborazione” del...

- **prof. Azzani Cleto**



Si Ringraziano anche:

- Il prof. de Trizio per i dati fornitici e l'assistenza dataci
- E tutte le persone che hanno speso del tempo per due “sfaticati” come noi.

Documenti correlati

- Data sheet (eprom)
- Data sheet (microcontrollore)
- Data sheet (sensori IR)