

Projekt II (na 13.01.2016)

Przygotować i przetestować bibliotekę *irleds*, która będzie odpowiadała za zapalenie i gaszenie diod IR, obsługę przerwania, dla którego ADC zakończyło pomiar napięcia. Następnie na terminalu szeregowym wyświetlać już przekonwertowane wskazania ADC na odległość dla każdego sensora odległości. Pamiętać o odcięciu stałej składowej światła dziennego.

Rozmieszczenie modułów na płytce robota, na której docelowo znajdą się: (zalecane jest, żeby wyróżnione pozycje już podłączyć, żeby spokojnie zdążyć z projektem):

- bateria
- złącze na baterię
- stabilizator
- listwa goldpinów żeńskich pod płytkę testową ATmegi
- sensory odległości (para PTT + dioda IR)
- mostek Darlingtona
- dwie diody i dwa przyciski
- goldpiny żeńskie dla modułu HC-05
- silniki z enkoderami
- mostek H
- komparator

Z naszej analizy dokumentacji wynika, że we wpięciu ATmegi do listwy goldpinów przeszkadza jedynie środkowa grupa pinów zawierająca piny *PG0..4*. Jeżeli tę grupę pinów wylutujecie i albo pozostawicie nieużywane albo podłączycie od drugiej strony, to nie powinno być problemów.