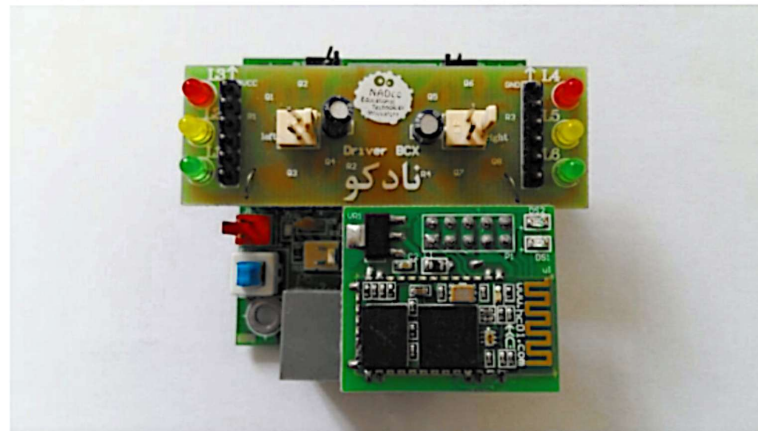


روبرو مجهز به قطعاتی می باشد که در ذیل مشاهده می کنید:

پردازنده بلوتوثی روبرو: این برد، در حقیقت مغز ربات شما می باشد، و تمام دستورات پس از اینکه در کامپیوتر نوشته شد، به این برد منتقل می شود. روی این برد یک درایور ترانزیستوری قرار گرفته است. به علت اینکه کنترل کننده ها توان راه اندازی موتور را ندارند برای به حرکت در آوردن موتور از یک مدار راه انداز جداگانه به نام درایور استفاده می شود. این مدار به ازای اطلاعاتی که از کنترل کننده دریافت می کند می تواند ولتاژ مورد نیاز موتور را تامین کند.



موتور و گیربکس نوع اول: گیربکس یکی از اعضای سیستم انتقال قدرت می باشد. گیربکس در حقیقت برای انتقال توان مکانیکی از یک منبع تولید توان به یک مصرف کننده و همچنین برآورده ساختن گشتاور و سرعت دورانی مورد نیاز مصرف کننده به کار می رود. گیربکس در واقع یک واسطه بین منبع توان و مصرف کننده توان می باشد که بین منبع توان و مصرف کننده توان یک انعطاف پذیری برقرار می کند.

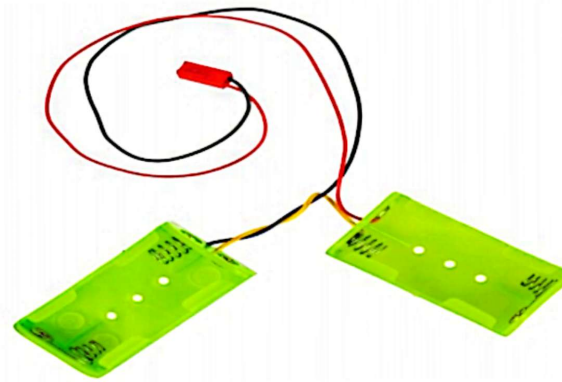
سنسور تماسی: یک نوع سنسور دیجیتالی است، که از آن برای تشخیص مانع می توان استفاده کرد.



جایابتری:

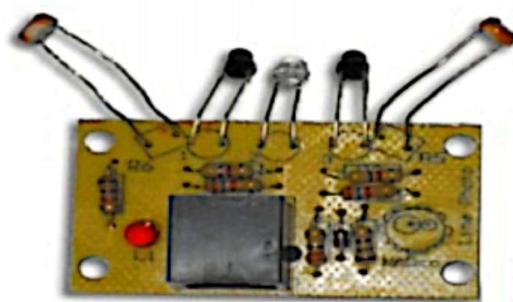
ولتاژ کاری ربات روبورو ۶ ولت است، که برای تامین این انرژی به ۴ عدد باتری قلمی نیاز داریم.

19



ماژول دو خط دو نور:

این ماژول مجهز به دو سنسور مادون قرمز و فوتوسل می باشد. از یک فرستنده و دو گیرنده مادون قرمز برای تشخیص خط و از دو فوتوسل برای شناسایی منبع نور استفاده می کنیم.



نکته

ماژول به بردی گفته می شود که مجموعه ایی از قطعات الکترونیکی (شامل انواع سنسورها، خازن، مقاومت، ترانزیستور و ...) روی آن نصب شده باشد و برای هدف معینی به کار رود.