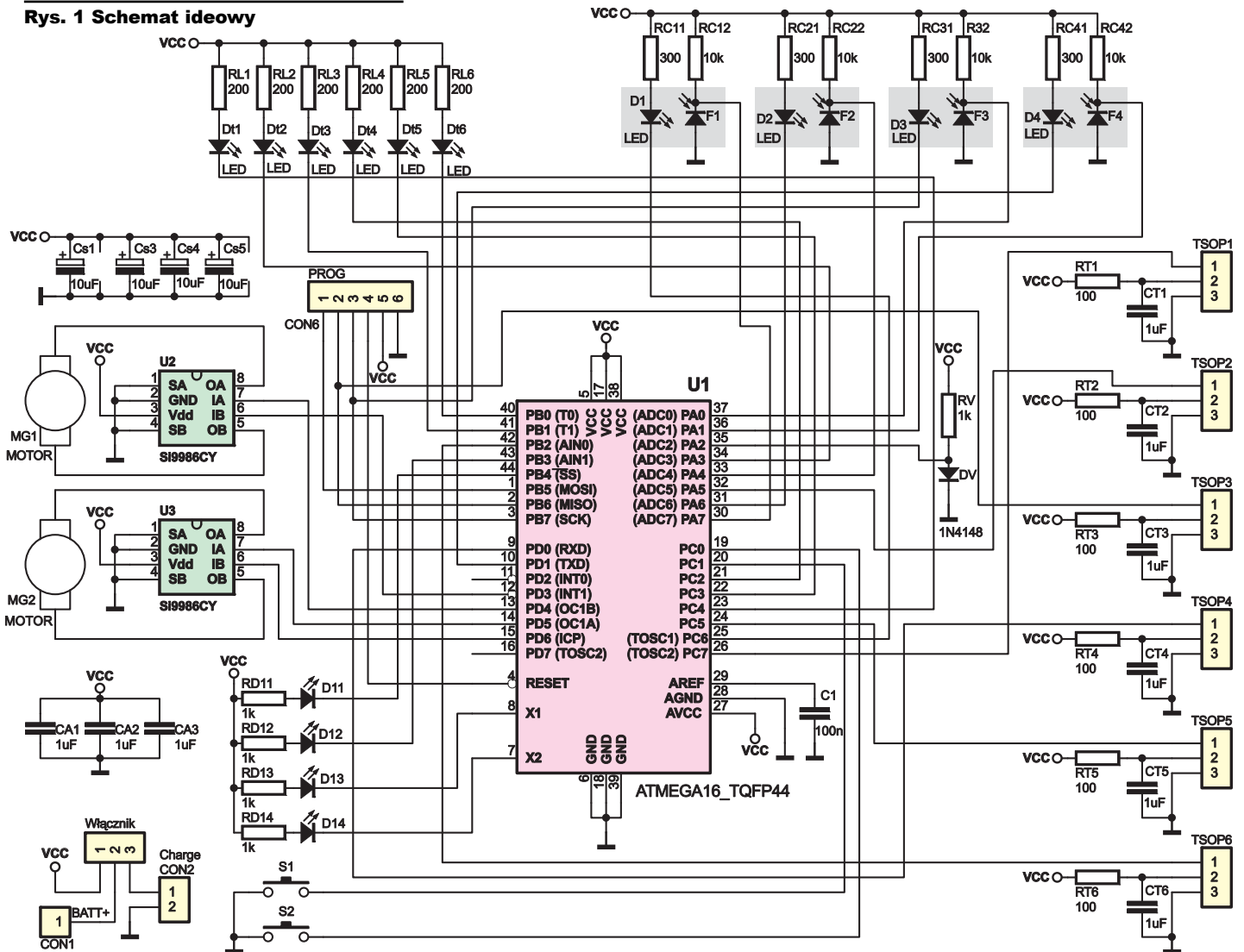




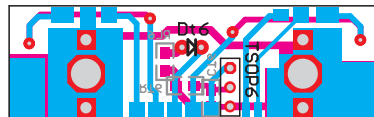
Rys. 1 Schemat ideowy



dobrane tak, aby mogły pracować przy takim napięciu.

### Montaż i uruchomienie

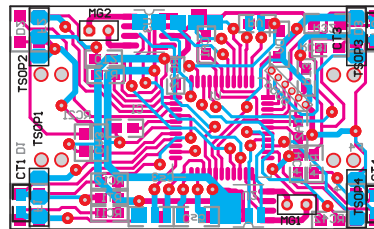
W pierwszej fazie projektowania ze schematu przedstawionego na rysunku 1 zaprojektowałem jedną płytkę przedstawioną na rysunku 2, aby nie pominąć żadnych połączeń oraz aby punkty lutownicze służące do zlutowania płytek ze sobą były umieszczone w tych samych miejscach. Dzięki temu, że początkowo wszystkie elementy były umieszczone na jednej płytce mogłem skorzystać z wbudowanego w pakiet Protel 99 narzędzia do sprawdzania popraw-



Rys. 5 Schemat montażowy - lewa strona



Rys. 6 Schemat montażowy - prawa strona



Rys. 7 Schemat montażowy - płytka główna

obowodu „Design Rule Check”. Następnie spokojny już o poprawność zaprojektowanej płytki przeprojektowałem ją na pięć mniej-

szych płytek (wchodzi w skład kitu), z których zbudowana jest rama robota. Przed przylutowaniem płytek bocznych do głównej płytki umieszczonej na spodniej stronie robota należy do nich przykręcić silniki, ponieważ później będzie to już nie możliwe. Na koniec należy na górnej stronie robota przylutować pozostałe dwie niewielkie płytki, które zakrywają silniki i usztywniają całą konstrukcję. Jak widać, większość elementów jest typu SMD

