

Projekt robota w całości, wykonany w programie “Fusion 360”:

<https://a360.co/3jRt4XF>

Linki do poszczególnych części projektu:

- 1) <https://a360.co/2QYfOUZ> - **napęd** (tył):
Jest to część napędowa z silnikiem, który podłączony jest do dyferencjału przekierowującego moc na poszczególne tylne osie.
- 2) <https://a360.co/32XEwdl> - **sterowanie** (przód):
To układ sterowniczy podłączony do napędzającego go silnika. Oba te elementy zawierają po jednym sensorze ultradźwiękowym do pomiarów odległości.
- 3) <https://a360.co/2QSMuiA> - **łącznik** (środek):
Część ta łączy przód z tyłem, jak również zawiera dwa sensory odległości oraz źródło energii.

Do projektu użyliśmy kilka części, które poznaliśmy na zajęciach, a które nie zostały zawarte w folderze udostępnionym nam przez Prowadzących. Części te zostały pobrane ze strony grabcad.com.

Projekt został wykonany w ramach kursu MECHATRONIKA prowadzonego na Akademii Górniczo-Hutniczej im. Stanisława Staszica w Krakowie.