

Robot ROBIN

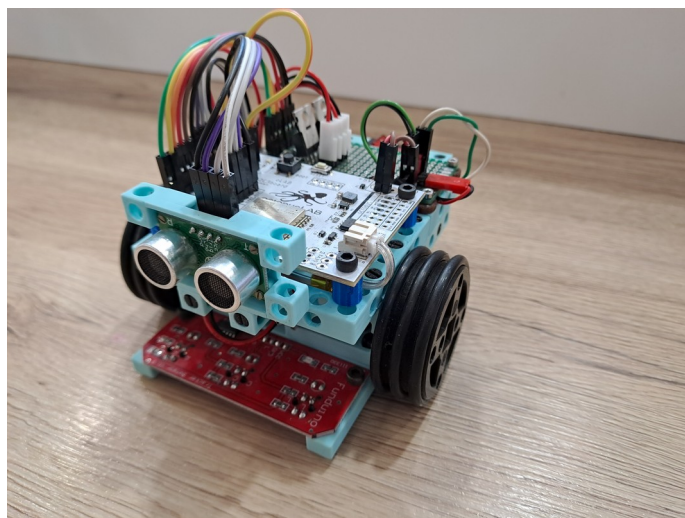
TÝM: **BitBeam Crew**, ORGANIZACE: **BitBeam**, MÍSTO: Praha 3, CZ

CZ: Prototyp konstrukce sledovače čáry Robin.

Robot je postaven ze stavebnice BitBeam za použití tištěných dílků a plastových kolíčků. Šrouby jsou použity pouze k uchycení elektroniky.

- Základní deska je OctopusLab ESP32C3 Board.
- 2x N20 DC motor 3V s kovovou převodovkou 300RPM
- PWM převáděno přes 2 tranzistory IRLZ34N
- Baterie Li-Pol 3,7 V / 1500 mAh
- Modul na sledování čáry Funduino Tracker Sensor V1.0

Programováno v MicroPythonu jen několik málo hodin. Účastí v soutěži jsme chtěli primárně otestovat konstrukci, použitelnost zvolených komponent a samozřejmě si projít cestu homologace. Vzhledem k tomu, že na vývoj SW zbylo jen pramálo času, bereme dnešní účast spíše za první krok nové éry BitBeamu k robotice.



EN: Line follower Robin construction prototype.

The robot is built from a BitBeam construction set using 3D-printed parts and plastic pegs. Screws are only used to attach the electronics.

- The main board is the OctopusLab ESP32C3 Board.
- 2x N20 DC motor 3V with metal gearbox 300RPM
- PWM converted via 2 IRLZ34N transistors
- Li-Pol 3.7 V / 1500 mAh battery
- Funduino Tracker Sensor V1.0 line tracking module

Programmed in MicroPython for just a few hours. By participating in the competition, our primary goal was to test the construction, the usability of the chosen components, and, of course, to go through the homologation process. Given that very little time was left for software development, we consider today's participation more as the first step in BitBeam's new era towards robotics.

<https://bitbeam.cc>