# Тема реферата: «H-мост своими руками. Радиоуправляемый робот»

# Мой инженерный проект представляет собой радиоуправляемого робота. Данный робот состоит из множества частей, а именно каркас машинки (робота), 3 колеса, 2 мотора, источник тока (6 батареек по 1.5V), драйвер мотора, провода (с разъемами «папа-папа», «папа-мама», «мама-мама»), плата Arduino Nano. Все эти части крепятся на основание – сам каркас машинки.

# Это мой первый опыт в создании роботов, поэтому я выбрал самый простой каркас, сделанный из обычного прозрачного пластика. Первым дело нужно закрепить колеса по краям корпуса, следом закрепить переднее, главное, колесо на обычный болтик с гайкой. Удостоверившись в устойчивости колес относительно корпуса начинаем искать место для установки драйвера мотора. Подключив «-» и «+» к драйверу и подсоединив моторы уже на данном этапе можно запустить нашего робота, который сможет пока что только ехать вперед. Управлять им нельзя.

# Следующим этапом на пути создания радиоуправляемого робота является подключение платы Arduino Nano, с помощью который мы сможем менять много параметров мотора, такие как скорость вращения, направление движение, задержка и т. д. Подключив плату к драйверу и подав «-» и «+» можно настраивать моторы.

# Последним, завершающим этапом является установка Bluetooth модуля. Он нужен, чтобы управлять машинкой на расстоянии. Подключив провода для передачи и приема информации и подачи тока, скачиваем приложение Remote XY для подключения Bluetooth модуля. Все, наш радиоуправляемый робот готов и им можно дистанционно управлять.

# 

# 