

라인트레이서

팀원 : 김찬 / 지도 교수 : 이범주

1. 주제

적외선센서와 모터드라이버와 아두이노노드를 이용하여 주행하는 라인트레이서

2. 목표

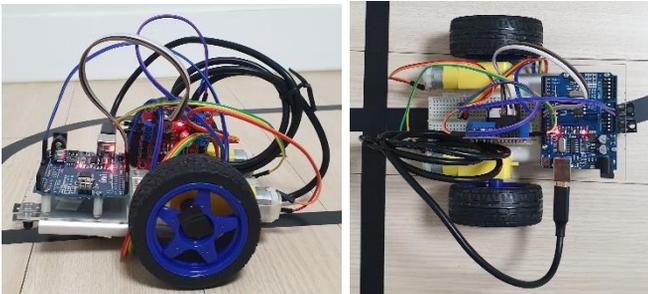
적외선 센서를 통해 지면의 선 인식 후 모터를 제어해 주행하는 자율주행 차 제작

3. 사용 부품 및 재료



아두이노 노드, DC모터와 바퀴, L298N 모터드라이버, 적외선센서, 휴대폰보조배터리

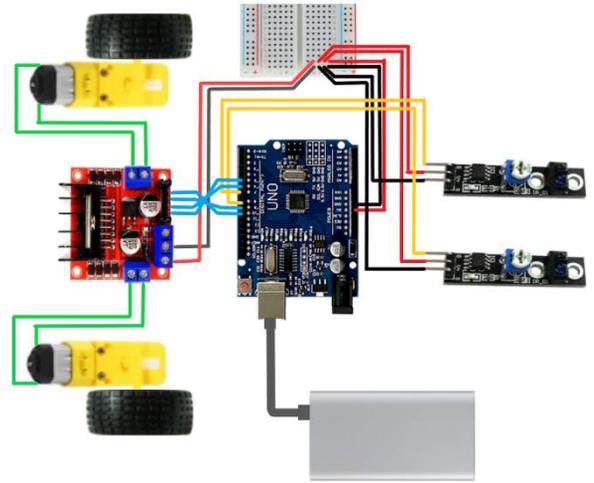
4. 디자인



옆모습

윗모습

5. 결선도



6. 기대효과

물건/인력의 무인 수송 가능