

# Проект на тему:

## *Машина на ДУ*

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛ:  
УЧЕНИК 10М КЛАССА  
САФОНОВ КИРИЛЛ

РАБОТУ ПРОВЕРИЛ:  
УЧИТЕЛЬ  
ТЕХНОЛОГИИ  
ПАДЕРИН СЕРГЕЙ  
НИКОЛАЕВИЧ

2015 год

## Подготовительный этап

### Обоснование и тема проекта

- ▶ Как то давно лет 9 назад мне подарили РУ машинку, но проработав где то год, что то в логите машинки сломалось (сгорело) и она перестала ездить, после этого она долго простояла на шкафу, а потом и в мастерской, но недавно я все таки решил «вдохнуть в нее вторую жизнь», но сделать машинку на пульте управления это слишком просто и
- ▶ Я думаю что у моего проекта будут небольшие требования
  - ▶ 1. Не слишком высокая цена
  - ▶ 2. Небольшие затраты времени на изготовление (В общем я потратил на изготовление и перенастройку где то чуть меньше недели).
  - ▶ Почти все собрать из тех материалов которые были

# Технологический этап

- ▶ При работе над проектом я пользовался интернетом для поиска информации
- ▶ К защите технологического проекта я подготовил доклад, в котором:
  - ▶ - обосновал выбор темы технологического проекта «**Машина на ДУ**»
  - ▶ Отразаи сборку и изготовление проекта
- ▶ К защите проекта я представляю полностью готовое изделие
- ▶ В процессе изготовления пользовался разработанной мной технологической картой

Номер операции	Содержание операции	Оборудование	Комплектующие
1	Разборка и удаление ненужных комплектующих	Отвертка, бокорезы, плоскогубцы, паяльник	Старая машинка
2	Покраска корпуса	Баллончик с черной и серебряной краской, изолента	Верхний корпус машинки
3	Установка электроники в корпус	Бокорезы, плоскогубцы, паяльник	Электроника(...) корпус машинки
4	Настройка электроники	Компьютер	Электроника(...)
5	Полный сбор всех комплектующих	-	Обе части корпуса

# Дополнительно

# 5

```
#include <AFMotor.h>
#define REMOTEXY_MODE__SOFTWARESERIAL
#include <SoftwareSerial.h>
#include <RemoteXY.h>

/* настройки соединения */
#define REMOTEXY_SERIAL_RX 10
#define REMOTEXY_SERIAL_TX 9
#define REMOTEXY_SERIAL_SPEED 9600

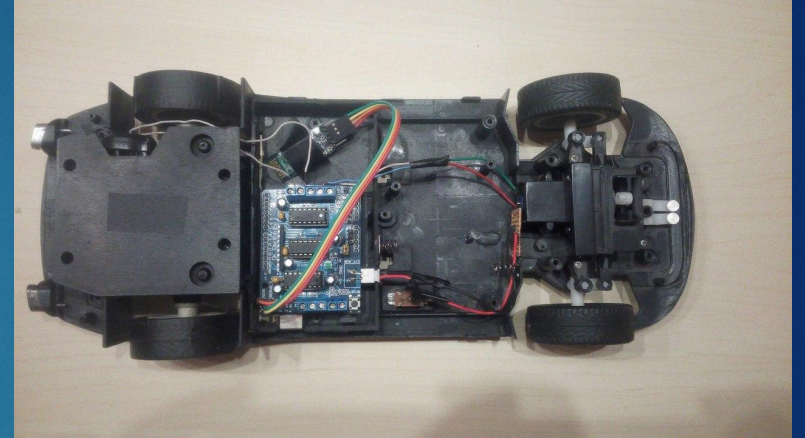
/* конфигурация интерфейса */
unsigned char RemoteXY_CONF[] =
{ 8,0,90,0,3,5,4,48,90,24
,7,36,1,3,133,1,1,47,10,6
,1,0,74,49,12,12,6,0,2,0
,72,1,27,8,2,83,76,0,83,87
,0,1,0,3,45,15,15,1,60,0
,1,0,20,45,15,15,1,62,0,2
,0,2,16,22,7,5,79,78,0,79
,70,70,0,2,0,2,25,22,7,1
,79,78,0,79,70,70,0,130,0,-11
,-6,120,80,0 };

/* структура определяет все переменные вашего интерфейса управления */
struct {

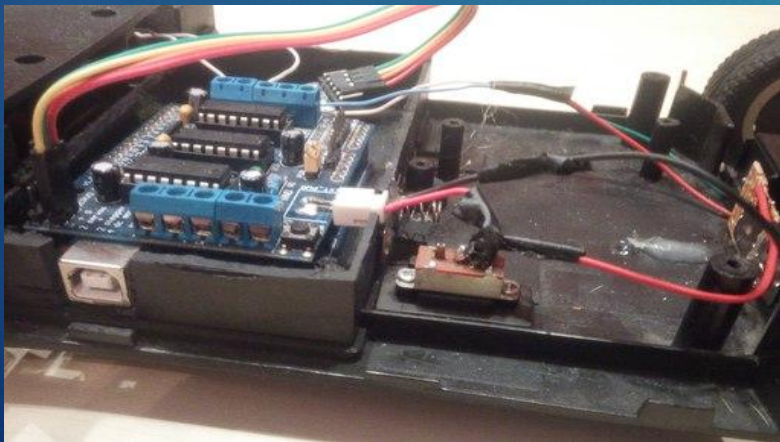
    /* input variable */
    signed char gags; /* =-100..100 положение слайдера */
    unsigned char skor; /* =0 если переключатель в положении А, =1 если в положении В, =2 если в положении С, ... */
    unsigned char gazb; /* =1 если кнопка нажата, иначе =0 */
    unsigned char switch1; /* =1 если переключатель включен и =0 если отключен */
    unsigned char l; /* =1 если кнопка нажата, иначе =0 */
    unsigned char r; /* =1 если кнопка нажата, иначе =0 */
    unsigned char kseon; /* =1 если переключатель включен и =0 если отключен */
    unsigned char stop1; /* =1 если переключатель включен и =0 если отключен */
```



1



2



3



4

# ЗАКЛЮЧИТЕЛЬНЫЙ ЭТАП

- ▶ В результате изготовления **Машинки на ДУ** , я научился более правильно работать с радио деталями и «КОДИТЬ»
- ▶ При изготовлении этого проекта потрачен небольшой бюджет(для этого проекта покупались только батареи все остальное уже было)
- ▶ И в результате я расширил свой кругозор в определенной сфере

# Себе стоимость изделия

- ▶ Примерная расчётная стоимость:
  - ▶ Аккумуляторы  $\approx 340$
  - ▶ Канифоль
  - ▶ Припой
  
- ▶ Всего  $\approx 350$



# Испытание изделия

- ▶ Почти все что я хотел я сделать я сделал.  
Машина ездит, управление осуществляется с телефона как я и задумывал.

# Достоинства и недостатки

- ▶ Достоинства
  - ▶ Работает
  - ▶ Малая цена
  - ▶ Небольшие затраты времени
- ▶ Недостатки
  - ▶ Небольшая скорость

