

PROJEKTI - PRIMENA MIKROKONTROLERA			
	Opis	Broj studenata	Potreban hardver
1	Pozicioniranje robotske ruke u prostoru - potrebno je sastaviti, povezati i pokrenuti robotsku ruku. Zatim obezbediti upravljanje kojim se može zadati ruci željena pozicija u prostoru.	2	Robotska ruka, nucleo L476RG
2	Wifi komunikacija	2	Wifi moduli, 2x nucleo L476RG
3	Brojač koraka - Uz pomoć IMU-a (3D motion click) klasifikovati hodanje, stajanje, skakanje i izvršiti brojanje koraka	2	3D motion click, M7?
4	Detektor potresa - detektuje nagle promene u suprotnim pravcima, ne reaguje na pomeranje samog uređaja.	1	accClick, nucleo L476RG
5	Detektor udaljenosti - camera click i dva lasera	1	dva lasera, napajanje, nucleo, pokretna platforma
6	Audio equalizer	1	nucleo, 8x8 LED, OPAMP, otpornici
7	Pozicioniranje solarnog panela u poziciju ka izvoru sunca	1	dva motora, solarni panelčić, fotootpornik
8	Raspbery PI sa Camera modulom - detekcija kretanja - surveillance	1	Raspberry PI, R_PI camera module
9	Zmijica na 8x8 LED displeju	2	8x8 LED, thumbstick click,
10	Prikazivanje kretanja miša na displeju/ racunanje predjenog puta misa korišćenjem STM32 HID drajvera	1	USB miš, nucleo L476RG
11	Klasifikacija rukom pisanih cifara	1	TFT displej, nucleo L476RG
12	Povezivanje industrijskog panela KICNO MT4414TE, mikrokontrolera I DC motora	2	MT4414TE, nucleo L476RG, DC motor, DC click
13	Povezivanje računara, mikrokontrolera I DC motora. Brzinska i poziciona regulacija	2	nucleo L476RG, DC motor, DC click