

智慧型移動式垃圾桶

松山工農電子科

指導老師:洪茂松

製作者:許哲綸、陳煜文

專題特色：

循跡車是以無須人來操控以及環境整潔為出發點，人們過於懶惰導致大量垃圾都隨手丟棄，只要透過循跡跟自動開蓋垃圾桶便能解決問題。

功能操作

使用 Esp-32 來控制，地上規劃的黑線為行徑路線，再以 L298N 馬達驅動板來驅動兩顆直流馬達，以及使用 HC-HR04 來感測是否需要開蓋、垃圾量是否已滿以及前方是否有障礙物，最後若垃圾量已滿，車身的磁簧開關接收到起點的磁鐵將會點亮 LED 以及發出鳴笛聲來提醒。

