

## Робот „КВА-32-168-ИК“

Своего первого робота я собрал на плате «Искра». В последствие я стал работать с платой Ардуино и усовершенствовал его. К слову процесс совершенствования у меня не останавливается, я все время что то меняю и добавляю.

Робот выполнен на основе электронного конструктора Arduino, язык программирования, данного устройств основан на C++. В проекте задействованы датчики линии, расстояния, ИК датчик, моторы, светодиоды. Контроллер Arduino Uno.

Робот „КВА-32-168-ИК“ многофункционален, имеет автопилот, который хорошо справляется с вождением.

Главными функциями, которые я изначально в него заложил, являются сторож и автопилот. Остальные функции мною были созданы преимущественно для игры. В зависимости от потребности, я, что то добавляю или убираю.

Мой робот может двигаться по заданной линии, может останавливаться на краю стола. Может перейти в программу сумо, а может прилипнуть и следовать за объектом.

Так же я могу им управлять через пульт или переключить на автономное движение. Еще я устанавливал на него манипулятор, на серводвигателе, и теперь он может переносить не большие грузы за счет работы не большого электромагнита.

### Функции робота

- ✓ Режим пониженного энергопотребления
- ✓ Автопилот
- ✓ Сторож
- ✓ „Робо-сумо“
- ✓ „Прилипала“

### Робот так же может исполнять:

- ✓ Танцы
- ✓ Песни
- ✓

### У него имеются:

- ✓ Фонарь
- ✓ Боковые огни
- ✓ Зелёный светодиод
- ✓ Лазер