



Федерация Спортивной и Образовательной  
робототехники

## Российская Робототехническая Олимпиада 2024

### Творческая категория

«Инновационные решения в промышленности»

### ОТЧЕТ по проекту «МягкоБот»

Команда «Hex Robotics»

*Младшая возрастная категория*

#### **Выполнили:**

Максимов Дмитрий, ученик 4  
класса МОУ СОШ 56,

Кассалинская Анна, ученик 4  
класса МОУ МГМЛ;

#### **Руководитель:**

Хаменя Павел Александрович,  
Индивидуальный

Предприниматель Хаменя Павел  
Александрович, клуб  
робототехники и  
программирования «Hex Robotics»

г. Магнитогорск,

2024



## Оглавление

Презентация Команды.....	3
Краткая идея проекта.....	4
Этапы разработки проекта.....	6
Роботизированное решение.....	8
Социальное взаимодействие и инновации.....	13
Планы на будущее:.....	13
Список литературы.....	14



## Презентация Команды



Максимов Дмитрий, 4 класс

Дмитрий занимается робототехникой с сентября 2022 года. Является победителем муниципальной олимпиады школьников по математике в 2023 году, призёром в 2024, занимается математикой в городской школе олимпийского резерва. Увлекается математикой, программированием. Дмитрий является программистом в команде. Также его обязанности это отладка роботов, а ещё он придумывал модели для формы литья мягкого захвата, а также все остальные модели.



Кассалинская Анна, 4 класс

Анна занимается робототехникой с зимы 2023 года. Является призёром муниципальной олимпиады по математике в 2023 году. Анна занималась сборкой роботов, заливала силикон в формы, занималась подготовкой форм к заливке, тестировала захват. Тестировала манипулятор, тестировала конвейер. Также Анна отвечает за подготовку стенда.



## Краткая идея проекта

Представляем вам проект клуба Hex Robotics МягкоБот.

Наш проект посвящён очень важной теме автоматизации важной работы по захвату, и перемещению предметов сложной формы, хрупких предметов, предметов чувствительных к сжатию.

Основной задачей нашего проекта является создание прототипа роботизированного захвата способного хватать предметы сложной формы, хрупкие предметы, предметы чувствительные к сжатию.

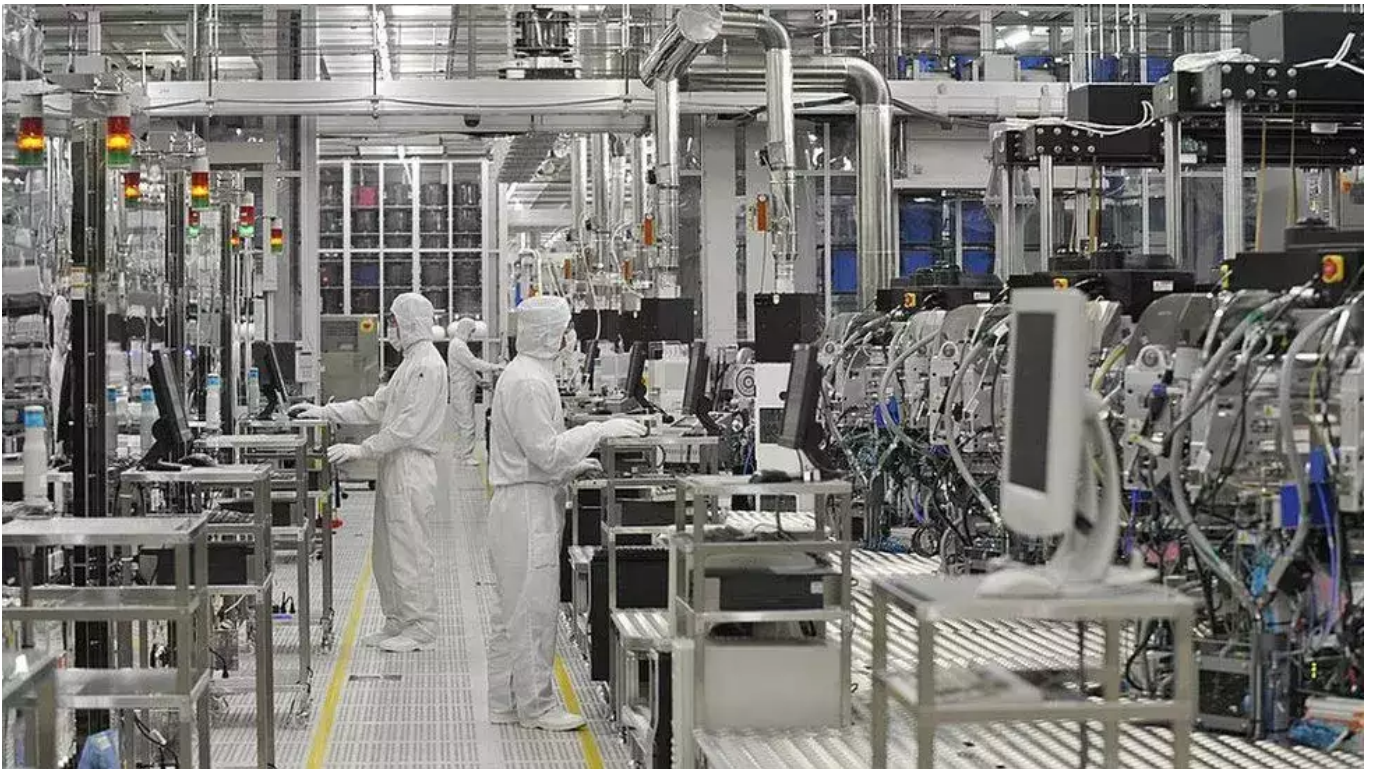
Мы решили заняться этой проблемой после того как провели небольшое исследование и узнали, что более половины работы с такими предметами выполняется вручную, из-за этого страдает как скорость работы производств, так и качество работы.

Использование мягких захватов существенно повышает безопасность производств, делает устройство захвата более универсальным, увеличивает область применения роботизированных захватов, снижает стоимость производства захватов.

Мы считаем что использование подобных захватов это будущее для многих индустрий — электроники, пищевой промышленности, машиностроения и т.д.

Поначалу тема показалась нам очень сложной. Мы узнали каким образом выполняется работа с чувствительными компонентами электроники, чувствительными к сжатию предметами вроде продуктов питания, химикатов, а также как обращаются с предметами сложной формы. Вся эта информация была не только интересной, но и помогла нам в работе над проектом.





Мы провели анализ и выяснили, что мягкие захваты решают много проблем из этих индустрий:

1. Легко приспосабливаются сложнейшим формам
2. Не нарушают целостности продукции
3. Способны захватывать предметы при относительно низком давлении
4. Мягкие захваты можно использовать в цехах вместе с людьми без рисков для здоровья

Для полноценной реализации этой идеи у нас еще не хватает знаний. Мы понимаем, что пригодились бы навыки в области технического зрения и искусственного интеллекта. Все это мы планируем освоить и применять в будущем при дальнейшем развитии нашего проекта.

Нам удалось разработать комплекс состоящий из двух взаимодействующих роботов:





1. Конвейера, управляющего двумя линиями, а также компрессором
2. Манипулятора, обладающего мягким захватом, перемещающего предметы между линиями конвейера



## Этапы разработки проекта

Задача	Дата план	Дата факт	Результат	Ссылка
Ознакомиться с темой сезона	Январь 2024	Январь 2024	Успешно	<a href="https://sportrobotics.ru">https://sportrobotics.ru</a>
Выбрать идею для проекта	Февраль 2024	Март 2024	Успешно	<a href="https://news.mit.edu/topic/soft-robotics">https://news.mit.edu/topic/soft-robotics</a>  <a href="https://onlinelibrary.wiley.com/doi/10.1002/aisy.202300233">https://onlinelibrary.wiley.com/doi/10.1002/aisy.202300233</a>
Анализ и поиск решения	Март 2024	Март 2024	Успешно	<a href="https://youtu.be/0d4f8fEysf8?si=8XSLcVUYnNOGbMJU">https://youtu.be/0d4f8fEysf8?si=8XSLcVUYnNOGbMJU</a>  <a href="https://youtu.be/ifLvpxMuos8?si=gK0ORCp5jfb4_ByM">https://youtu.be/ifLvpxMuos8?si=gK0ORCp5jfb4_ByM</a>  <a href="https://youtu.be/uPx8xwRpfFk?si=wpoFfoVpwIiNWE1B">https://youtu.be/uPx8xwRpfFk?si=wpoFfoVpwIiNWE1B</a>  <a href="https://habr.com/ru/companies/first/articles/763628/">https://habr.com/ru/companies/first/articles/763628/</a>
Сборка манипулятора	Апрель 2024	Май 2024	Успешно	



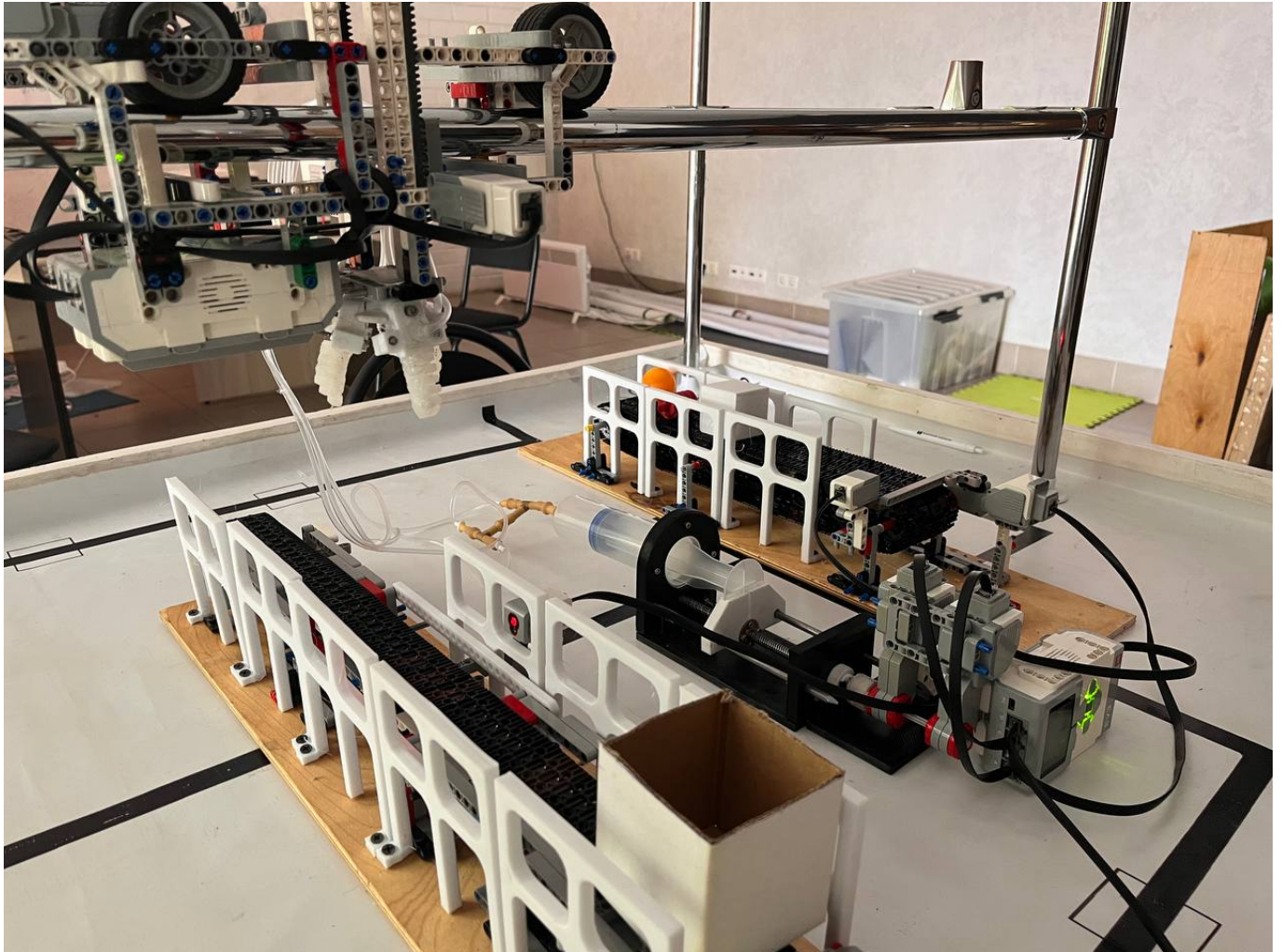
				 <p>Отсканируйте чтобы увидеть процесс сборки</p>
Тестирование манипулятора	Апрель 2024	Май 2024	Успешно	 <p>Процесс тестирования</p>
Сборка конвейера	Апрель 2024	Апрель 2024	Успешно	 <p>Сборки</p>
Тестирование конвейера	Апрель 2024	Апрель 2024	Успешно	 <p>Тестирования</p>
Продолжить работу над устранением ошибок	Май 2024		???	



## Роботизированное решение

### Конструкция

Наш проект состоит из двух частей:



#### 1. Конвейер

##### 1. О модуле:

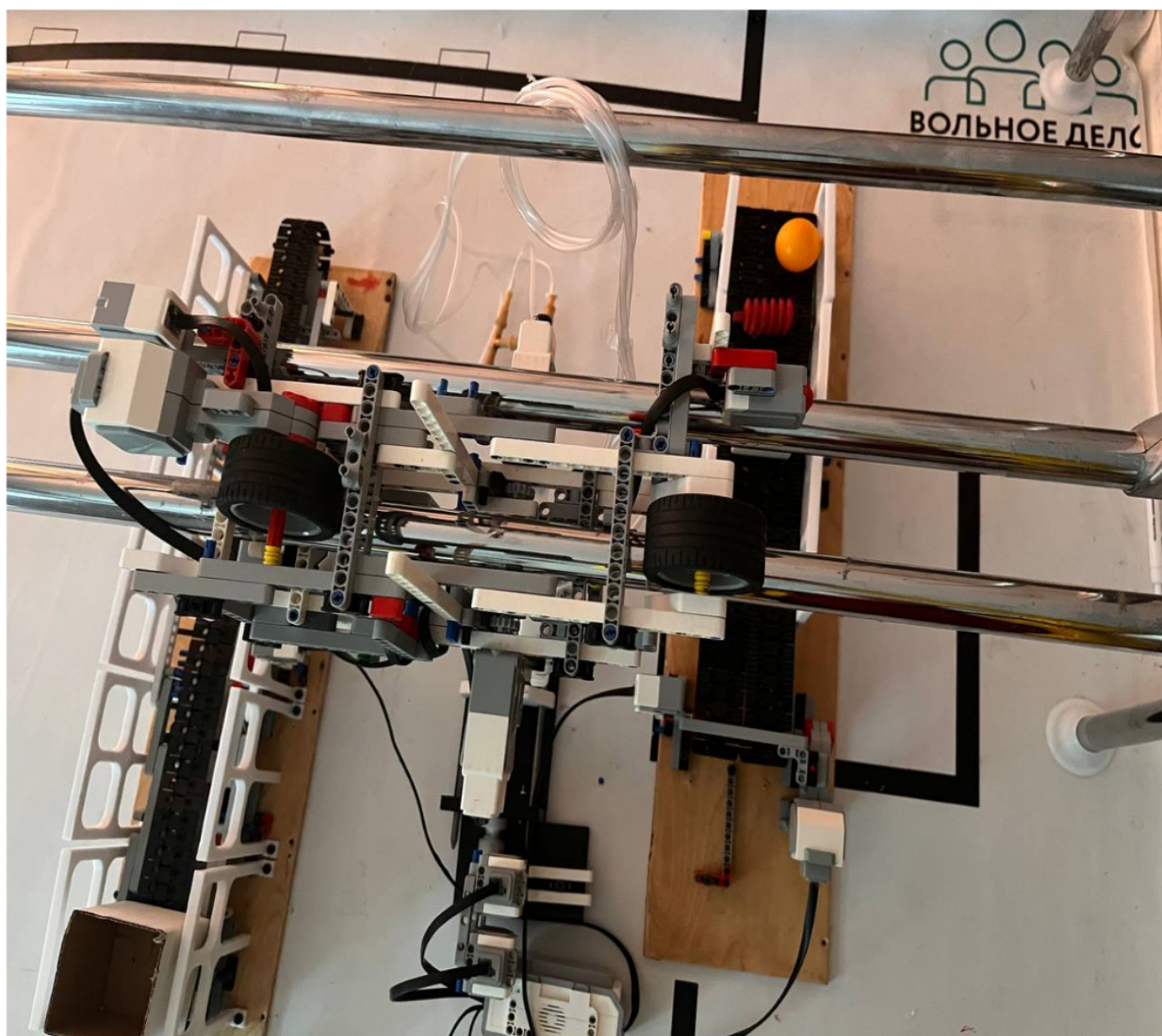
1. Платформа EV3
2. 4 Больших мотора
3. Два датчика цвета EV3

2. Конвейер оборудован двумя лентами, а также компрессором





1. Первая лента оснащена, большим мотором EV3 для перемещения ленты, датчиком цвета для контроля положения предмета, зоной в которой человек может осуществить работу с грузом, которая также используется для захвата предмета
2. Вторая лента оснащена датчиком цвета для контроля положения упаковки груза
3. Компрессор оснащён двумя моторами EV3 для обеспечения необходимой тяги.



## 2. Манипулятор

### 1. О модуле:

1. Платформа EV3



## 2. Передвижение между линиями

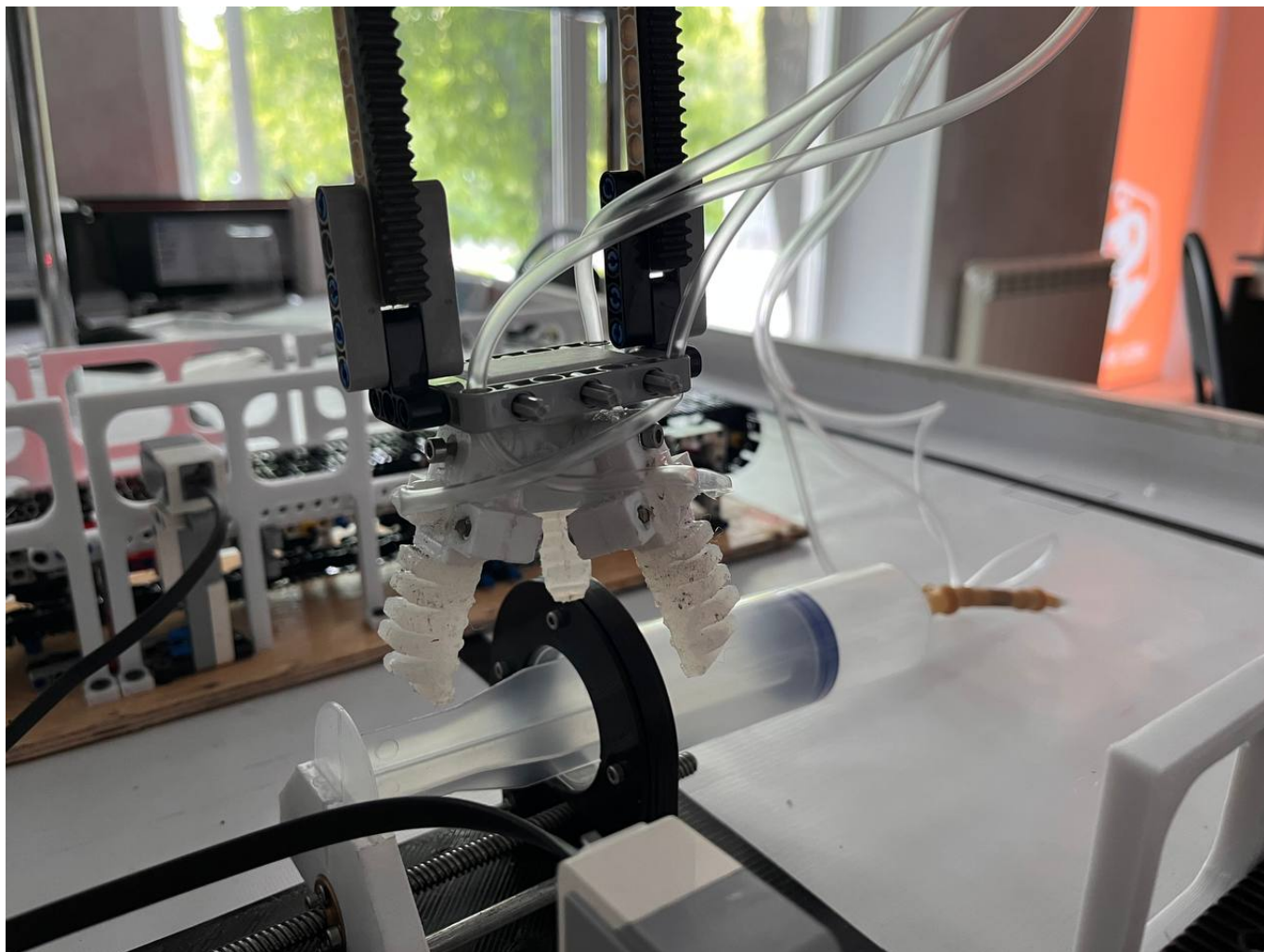
1. Большой мотор Ev3

2. Два датчика касания для того чтобы понять, что робот доехал до линии

## 3. Спуск-подъём

1. Два Средних мотора Ev3

2. Напечатали на 3D-принтере рейки по которым и осуществляется подъём-спуск захвата



## 4. Захват

1. Корпус мы напечатали на 3D принтере



2. Лапки захвата мы вылили из силикона, для этого мы придумали и напечатали форму для литья на 3D принтере
3. Захват состоит из трёх лапок
4. В лапки по трубкам поступает воздух, они надуваются, сгибаются тем самым, принимая подходящую для захвата форму, затем хватая предмет



У МягкоБота следующий алгоритм работы:

1. Перемещаем продукт по ленте 1 в зону взаимодействия
2. Ожидаем окончания взаимодействия
3. Отправляем сообщение манипулятору о том, что необходим захват
4. Манипулятор перемещается на линию 1
5. Манипулятор опускает захват, пока не коснется груза
6. Манипулятор отправляет сообщение, что нужно запустить компрессор
7. Компрессор закачивает воздух в захват
8. На второй линии конвейера размещается контейнер для груза
9. Конвейер отправляет сообщение манипулятору
10. Манипулятор поднимает груз
11. Манипулятор перемещается на линию 2
12. Манипулятор опускает груз в контейнер
13. Манипулятор отправляет сообщение о том, что груз опущен
14. Конвейер выкачивает воздух из захвата
15. Конвейер отправляет сообщение, что манипулятор может подняться
16. Манипулятор поднимается
17. Манипулятор сообщает конвейеру, что поднялся
18. Конвейер перемещает груз
19. Возвращаемся в п.1

Скриншоты программы можно найти здесь, изображения пронумерованы в соответствии с алгоритмом выше:



## Социальное взаимодействие и инновации

МягкоБот может быть расположен на любой конвейерной линии. Интеграция нашего решения не потребует существенных изменений работы линий поскольку МягкоБот является безопасным для работы с людьми.

Дело в том, что мягкий захват не может навредить предмету до тех пор пока давление внутри не оказывается выше прочности предмета. Это достаточно легко отследить. Более того, поскольку захват МягкоБота состоит из силикона — столкновение с ним не повлечёт за собой травму, если сравнивать с обычным захватом. Более того, поскольку Захват является силиконовым, то найти/сделать замену не составит труда. Что делает МягкоБота отличным решением для промышленности.

### Планы на будущее:

Мы планируем расширить вариативность захватов, сделав несколько съёмных вариантов лап.

Планируется добавить возможность вращения груза манипуляторов.

Мы планируем создать лапу способную работать с жидким рабочим телом.



## Список литературы

1. Филиппов С.А. Робототехника для детей и родителей. — СПб.: Наука,. 2013. 319 с. ISBN 978-5-02-038-200-8.
2. Лоренс Валк Большая книга Lego Mindstorms Ev3 ISBN 978-5-699-94356-2
3. <https://github.com/RunestoneInteractive/thinkcspy>
4. ISOGAWA Yoshihito Tora No Maki

