

## **Робот-искатель “MARKUS”**

Спроектирован в САПР Компас 3D и распечатан на 3D принтере. Оси выточил на токарном станке.

Двигатели бесколлекторные.

Спроектированы редукторы с понижением 1:60 и установлены в гусеничных движителях. Получились трехступенчатые редукторы. Пластиковые шестерни очень шумят, но нагрузку держат.

Гусеничный робот, способен передвигаться кверху дном, т.к. является зеркальным. Заезжает в гору с наклоном в 25 градусов.

Имеется двухосевая роборука с захватом. Способен захватывать и перевозить банку от кока-колы.

Габаритные размеры: 370\*380\*150

Вес: 5 кг

Напряжение питания 4S (16v)

Пульт: Radiomaster TX16S