

Фотографии проекта „Skripysh & RoboLift”

Шасси „Skripysh”:

Фото 1. Комплекующие шасси

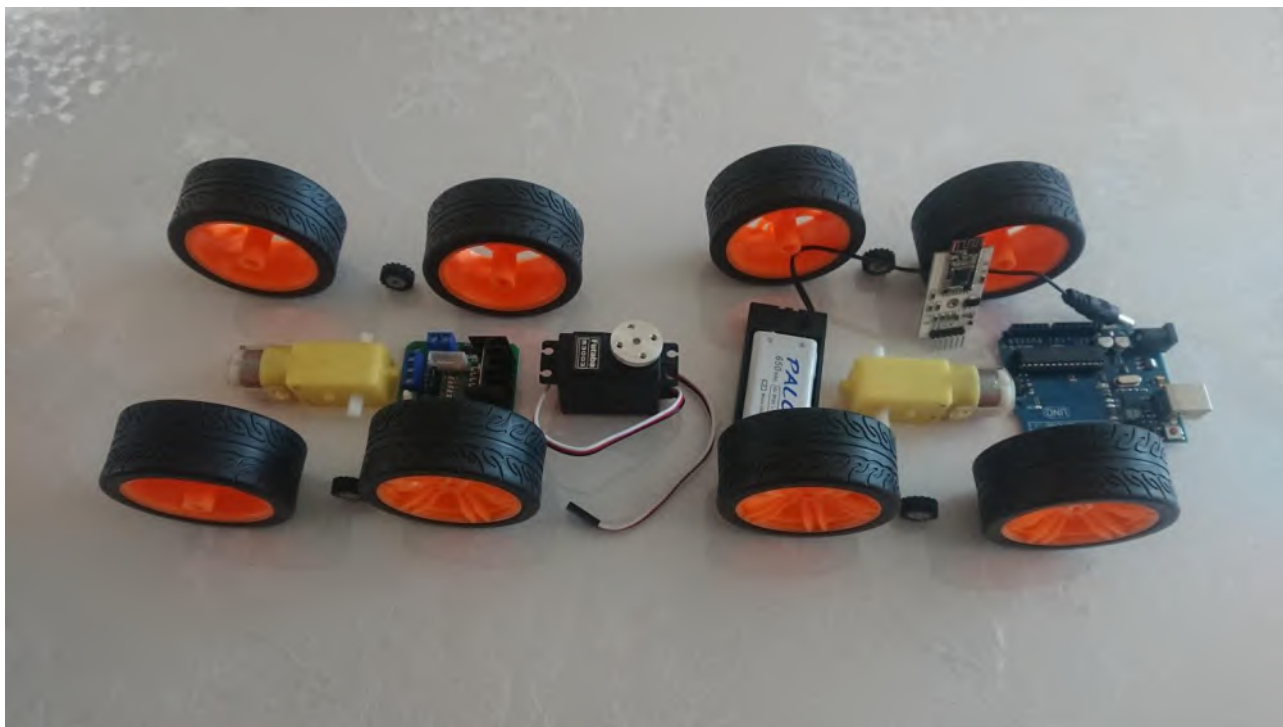


Фото 2. Прототипирование размещения моторов и модулей шасси в картоне

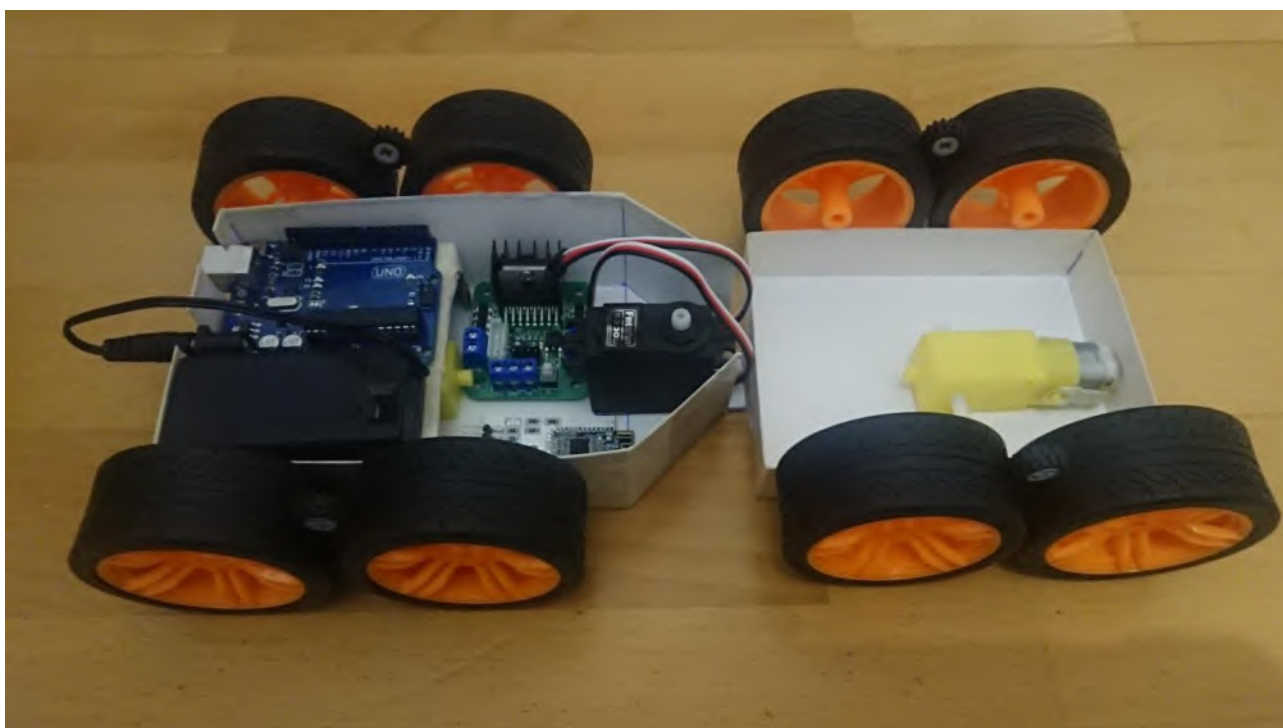


Фото 3. Прототипирование электротехнической схемы шасси



Фото 4. Раскройка элементов кузова и балансиров шасси



Фото 5. Изготовление элементов кузова и балансиров шасси



Фото 6. Сборка корпусов шасси



Фото 7. Покраска корпусов и балансиров шасси



Фото 8. Монтаж моторов шасси

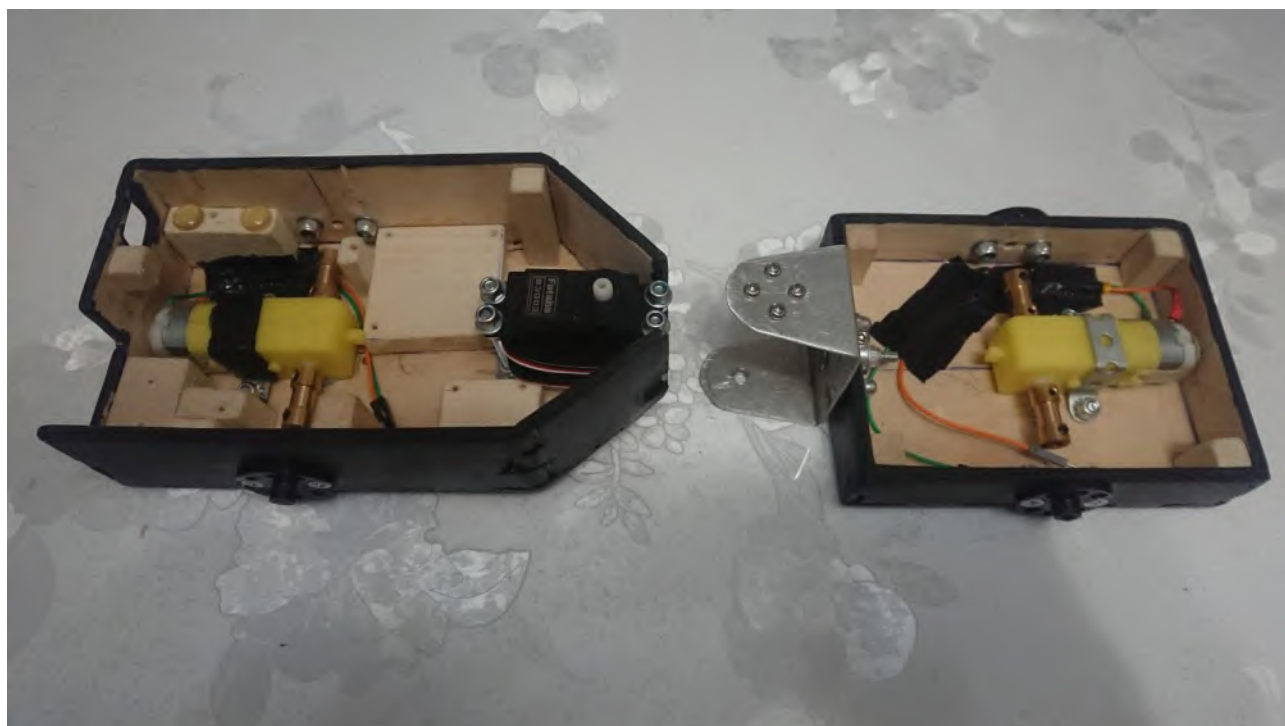


Фото 9. Сборка и монтаж колесных движителей на балансирах шасси

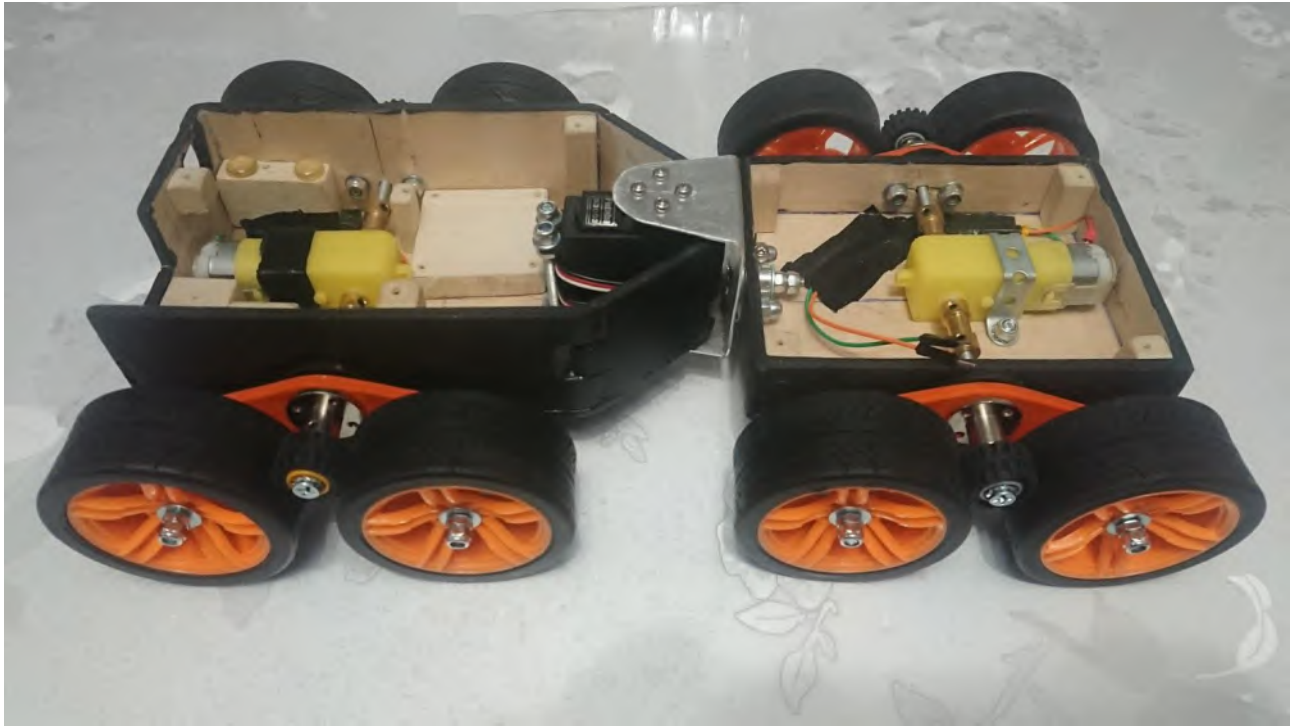


Фото 10. Монтаж электронных модулей шасси

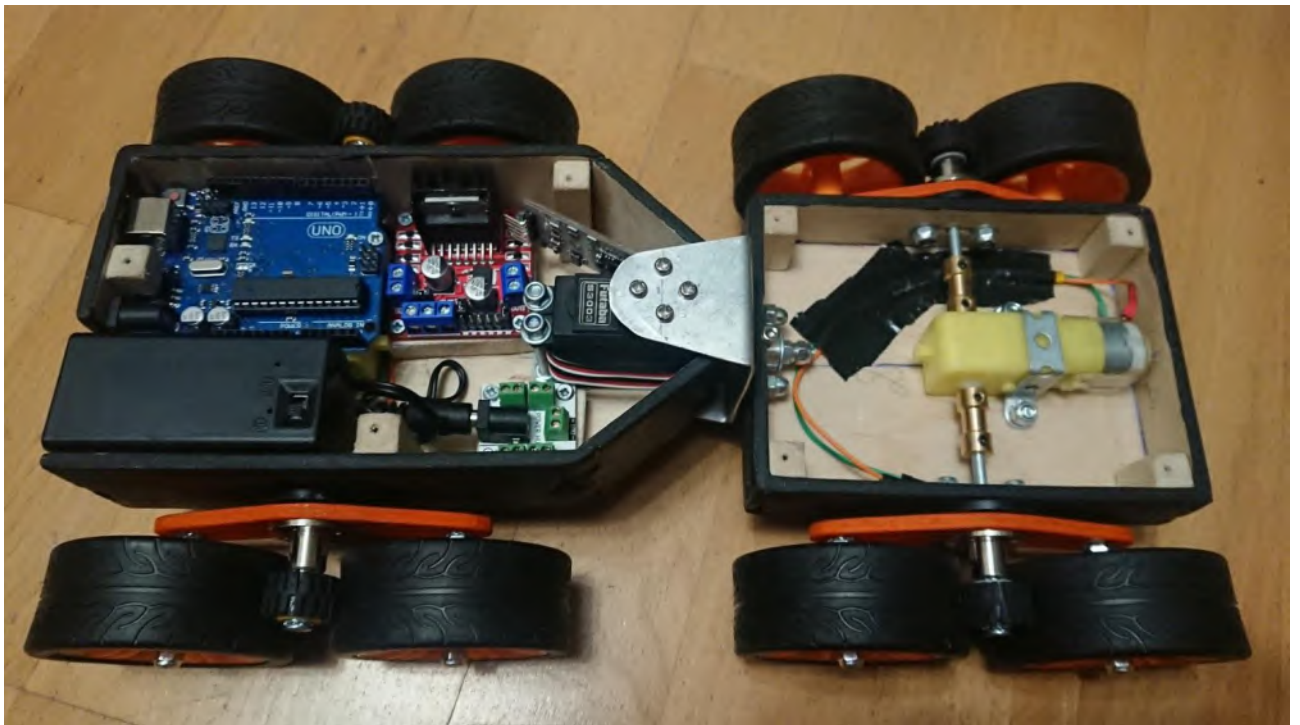


Фото 11. Сборка электротехнической схемы и отладка работы моторов шасси



Фото 12. Пульт дистанционного управления приложения Remote XY

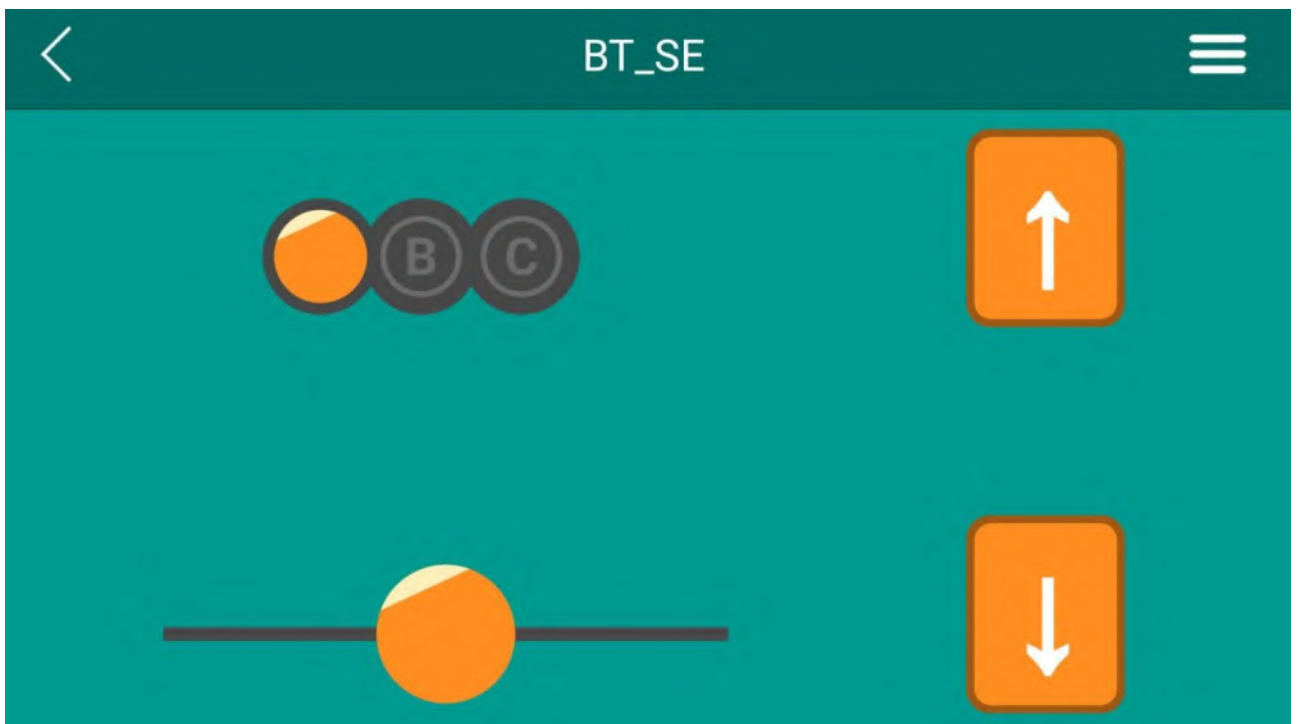


Фото 13. Установка крышек корпусов. Готовность шасси



Фото 14. Внешний вид шасси сбоку

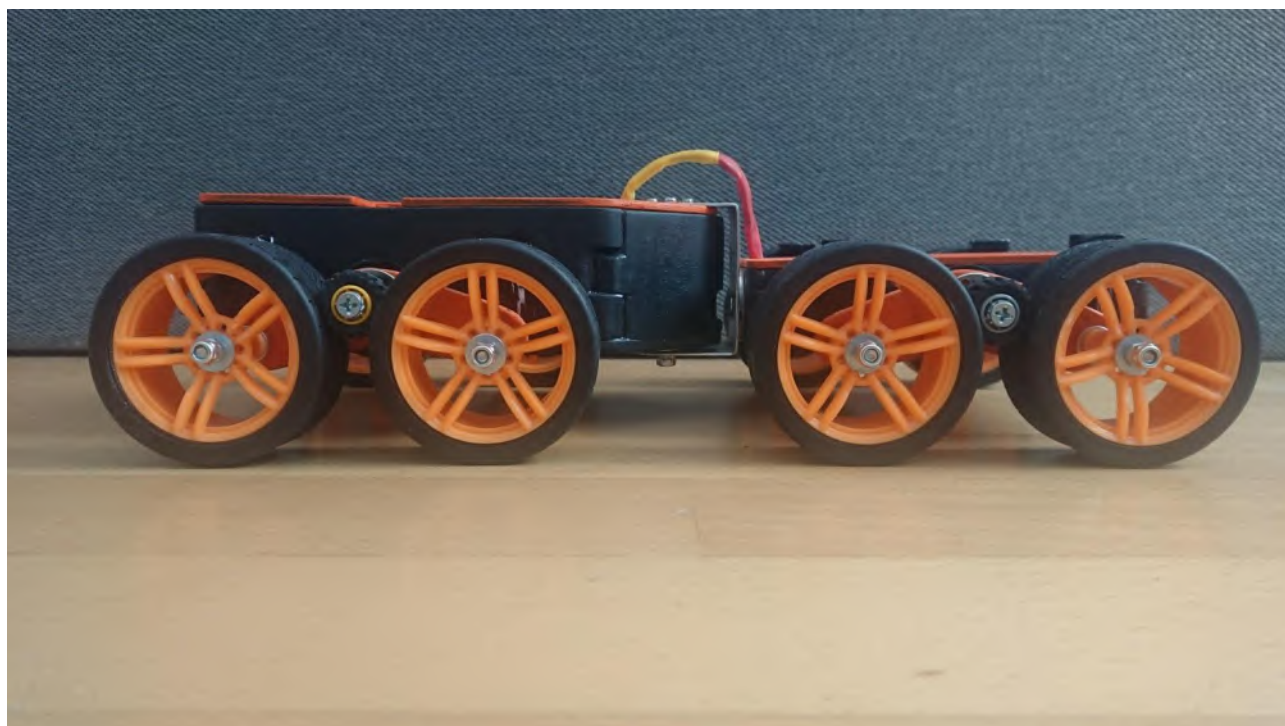


Фото 15. Внешний вид шасси спереди



Фото 16. Внешний вид шасси сзади

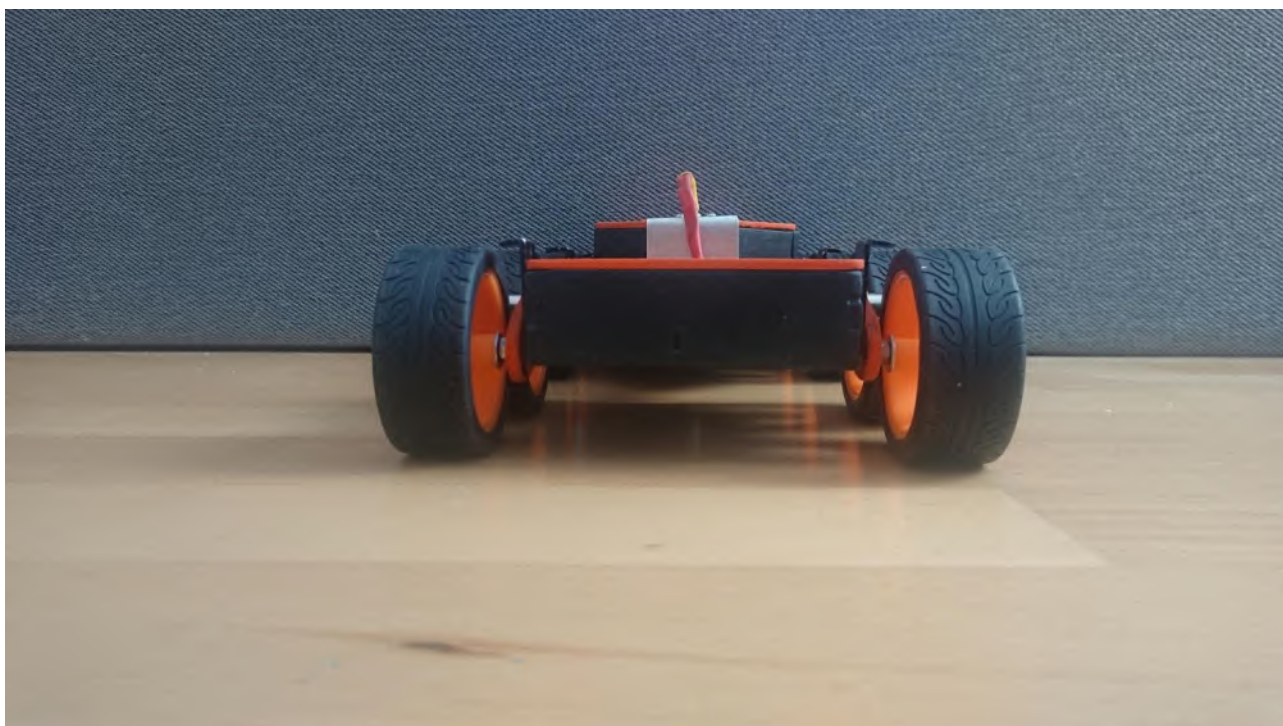


Фото 17. Внешний вид шасси сверху

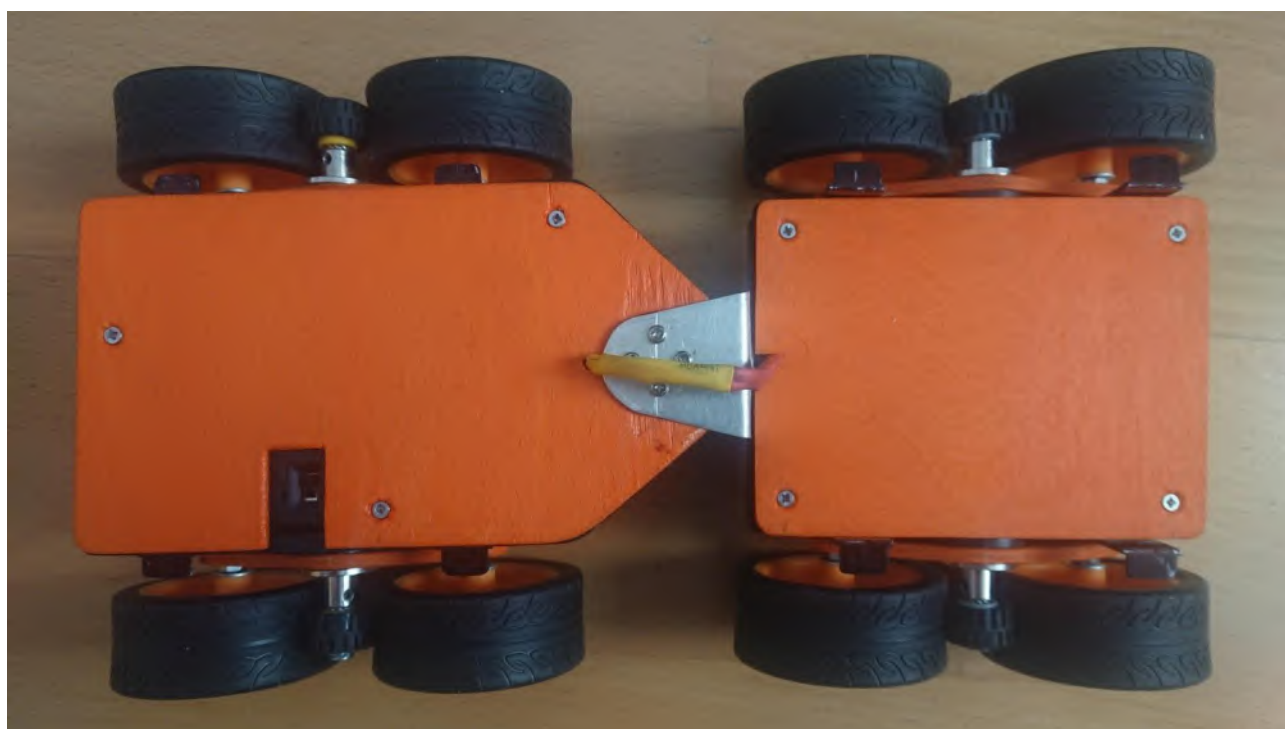


Фото 18. Внешний вид шасси снизу



Фото 19. Внешний вид шасси в повороте



Фото 20. Эксплуатационные ходовые испытания шасси на ровном покрытии



Фото 21. Эксплуатационные ходовые испытания шасси во внедорожных условиях



Фото 22. Михаил Захаров со своим проектом – шасси „Skripysh”



Подъемник „RoboLift”:

Фото 23. Прототипирование электротехнической схемы на монтажной плате с созданием программного кода

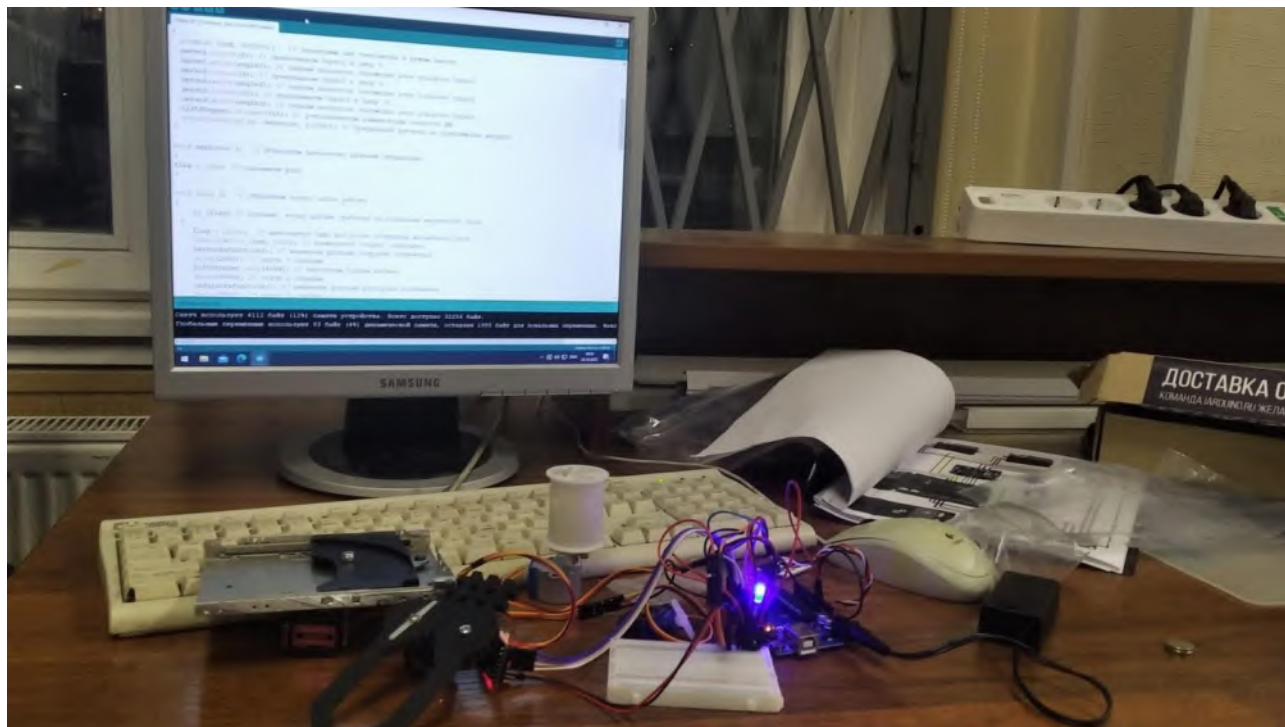


Фото 24. Сборка электротехнической схемы перед монтажом на подъемник



Фото 25. Сборка кабины подъемника с выдвижной платформой и захватом

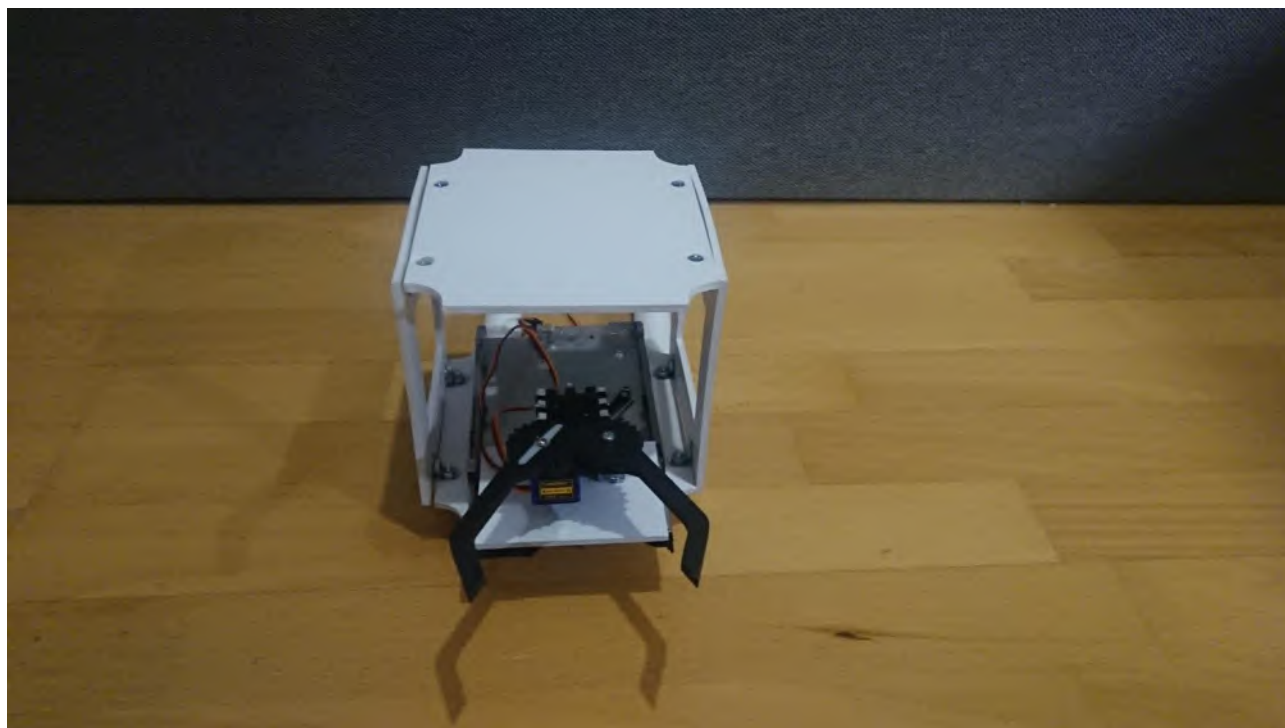


Фото 26. Сборка корпуса подъемника с монтажом кабины и механизмов

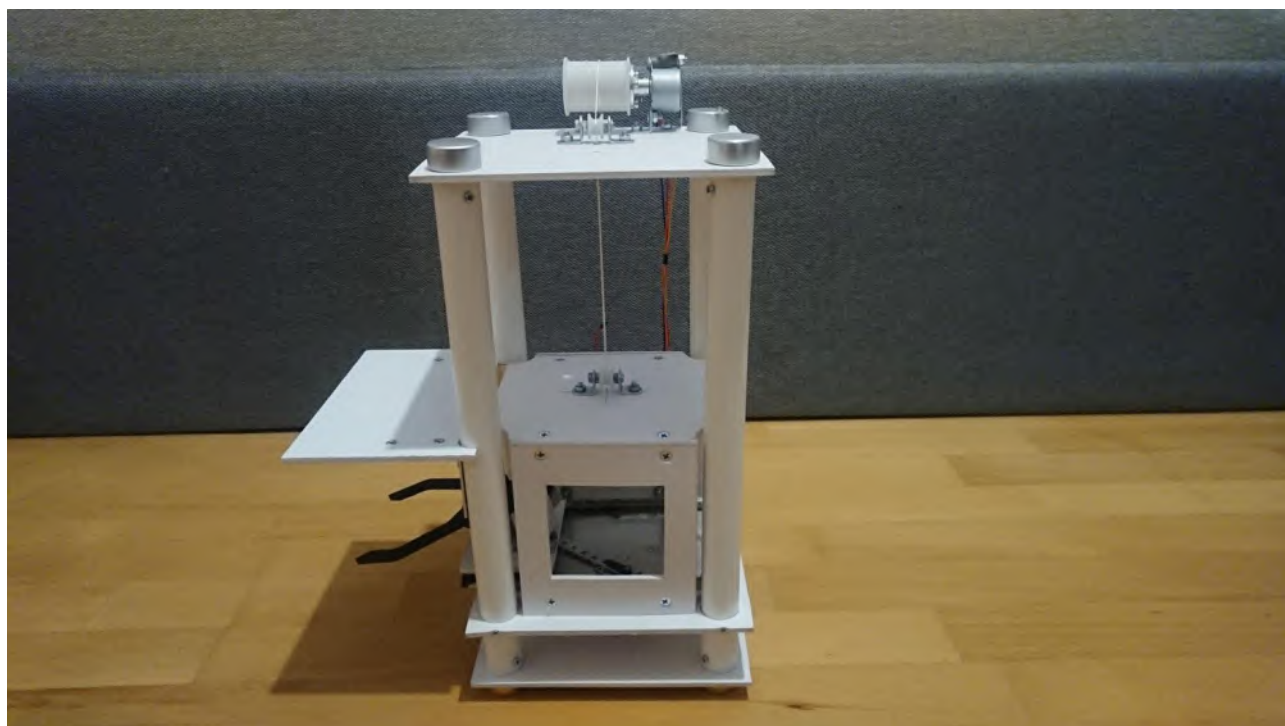


Фото 27. Монтаж электротехнической схемы подъемника

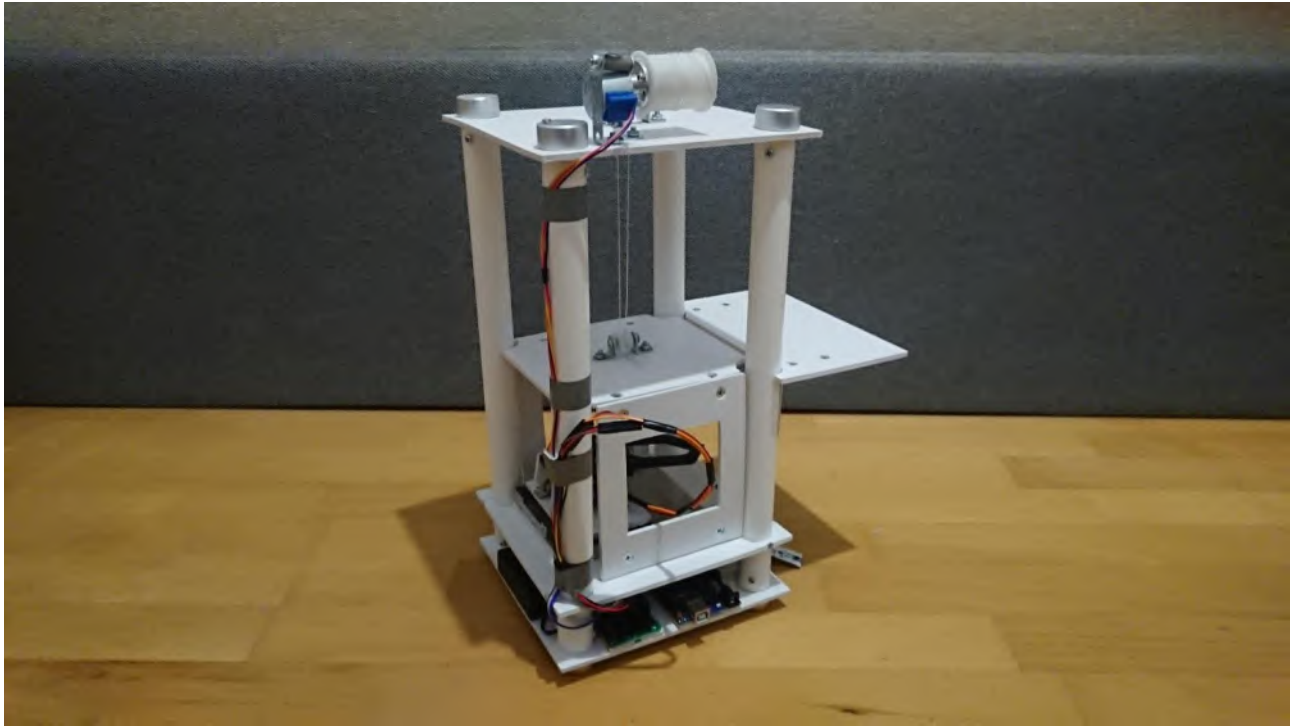


Фото 28. Монтаж принимающей площадки. Готовность подъемника

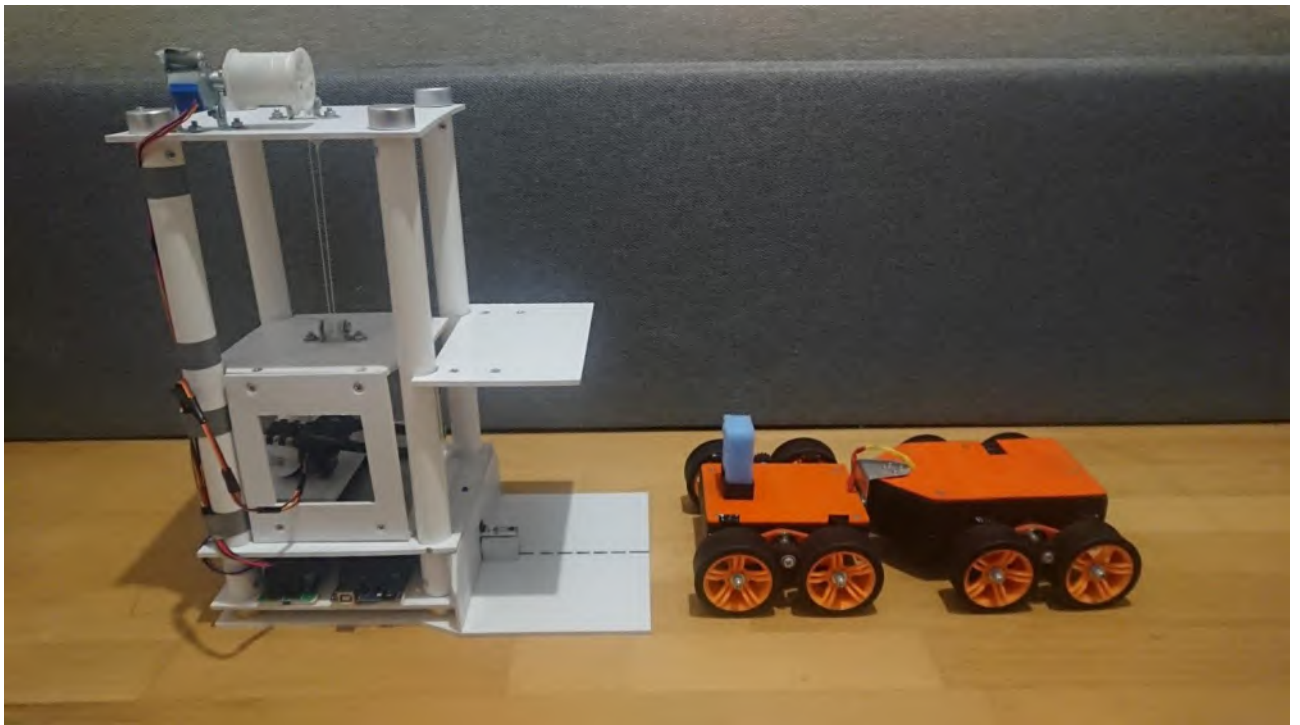
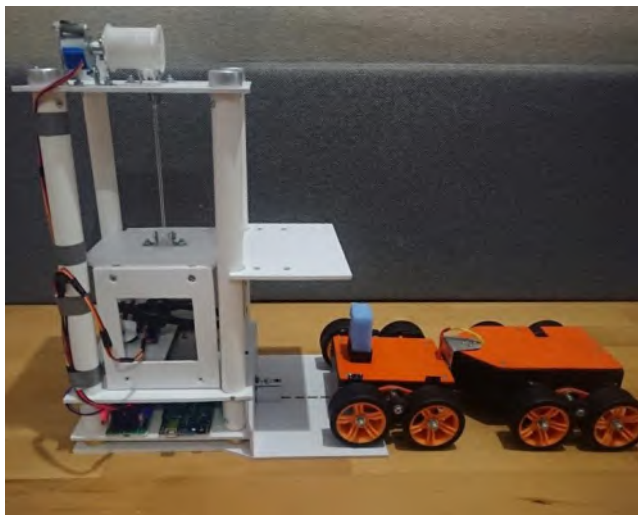
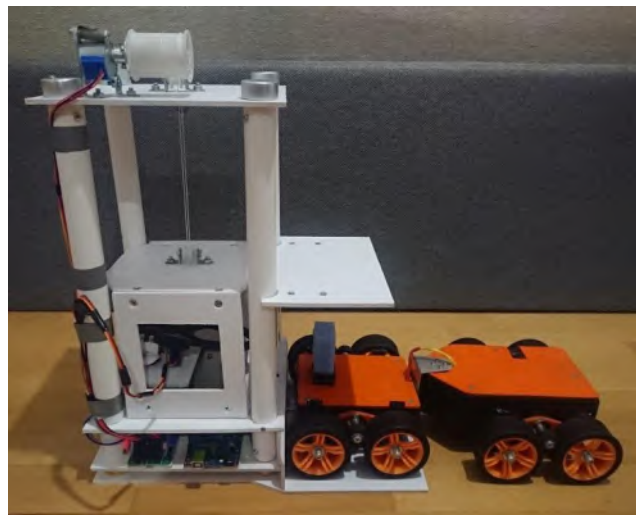


Фото 29. Цикл взаимодействия подъемника и шасси в режиме разгрузки:

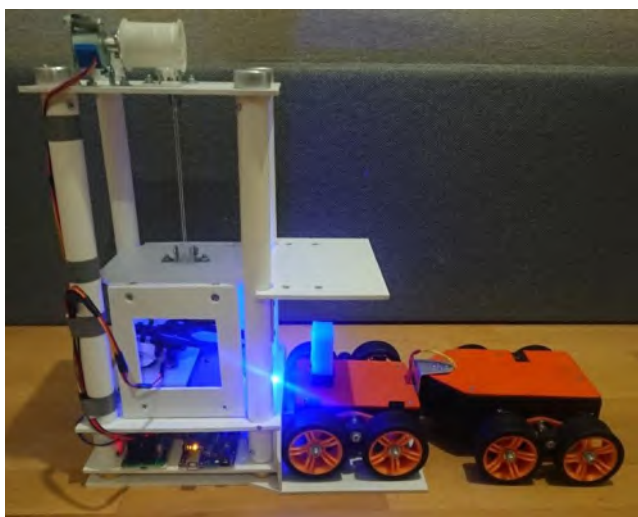
① Шасси движется к подъемнику



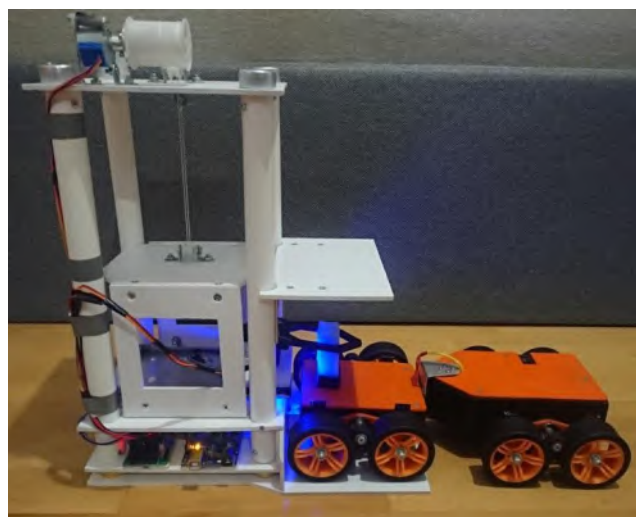
② Шасси прибывает к подъемнику



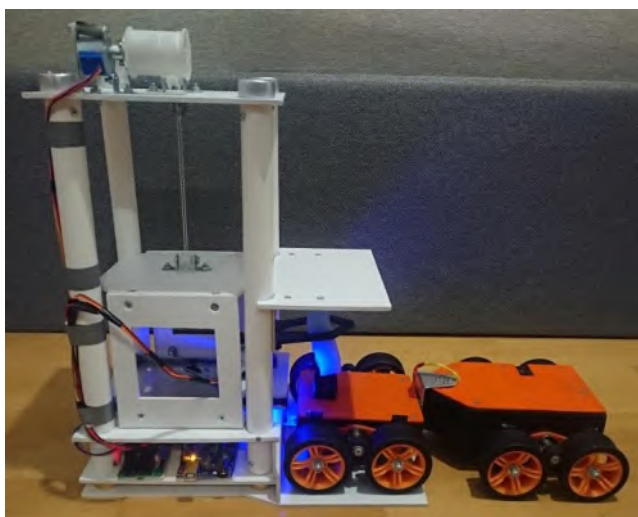
③ Срабатывает датчик Холла – подъемник опознает шасси, начинается цикл разгрузки



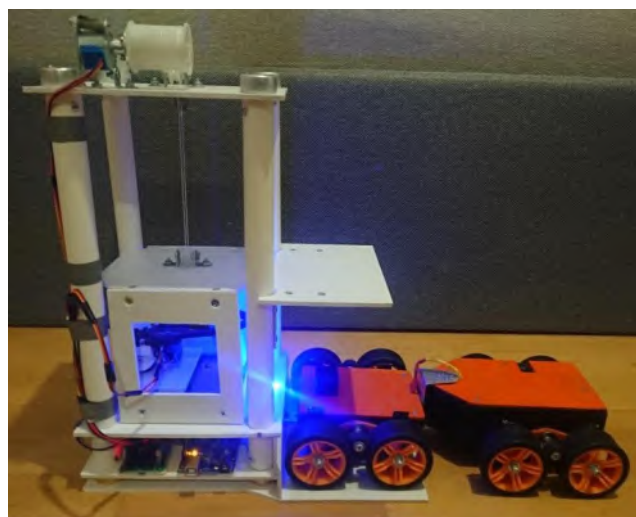
④ Из кабины лифта выдвигается челюстной захват и захватывает груз на шасси



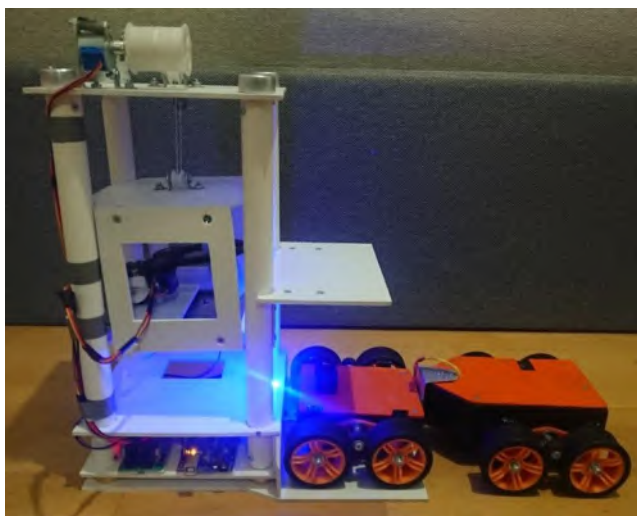
⑤ Захват приподнимает груз с шасси



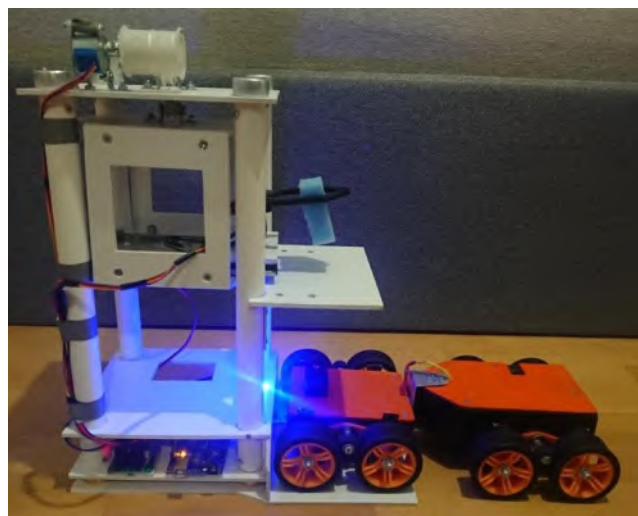
⑥ Захват с грузом задвигается назад в кабину



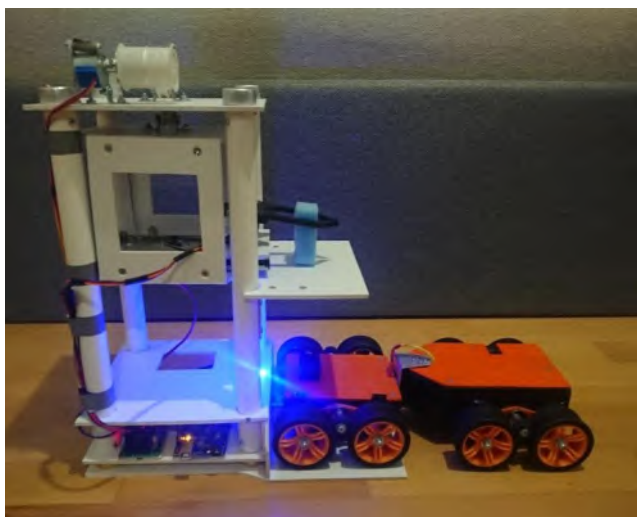
7 Кабина лифта с грузом движется вверх на второй этаж для складирования



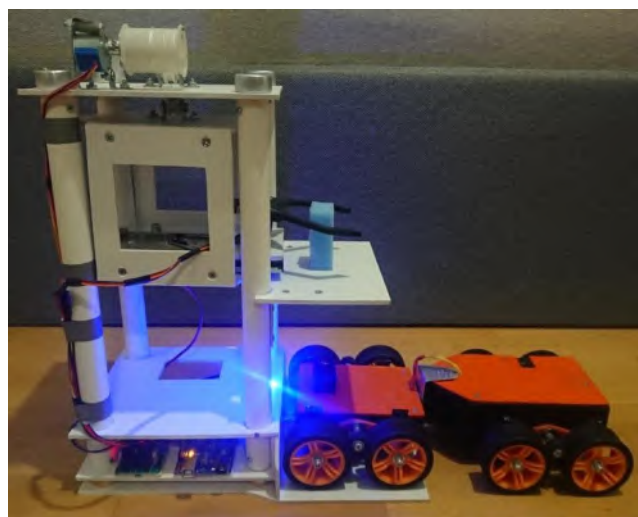
8 На втором уровне кабина останавливается, захват с грузом выдвигается



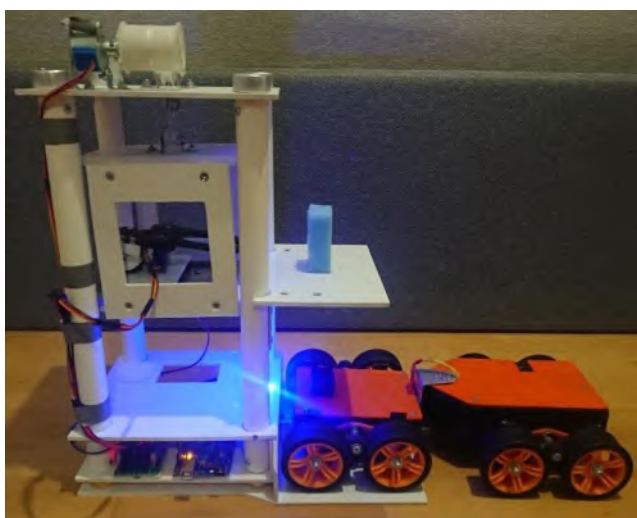
9 Захват опускает груз на платформу



10 Захват раскрывается, высвобождая груз



11 Пустая кабина лифта движется обратно вниз на первый этаж



12 Кабина останавливается на первом уровне, светодиод гаснет, цикл завершен

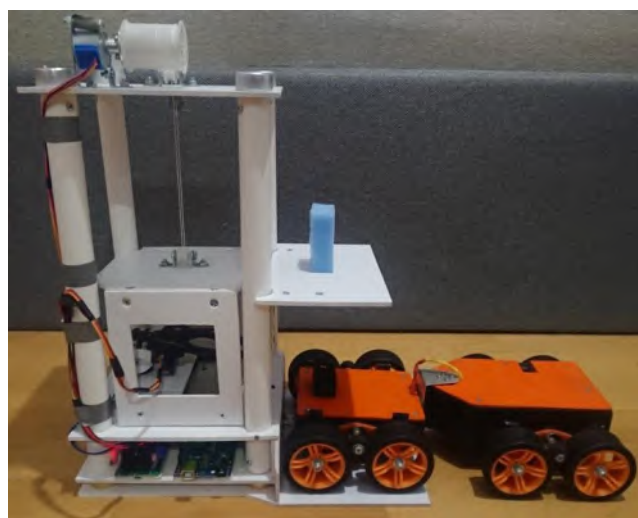
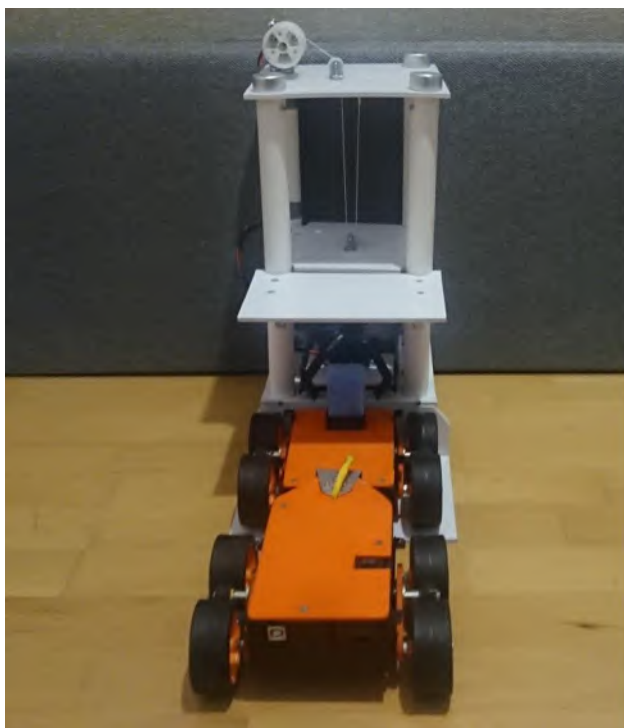


Фото 30. Вид спереди Подъемника и Шасси при их взаимодействии:

① Забор груза с шасси



② Выгрузка груза на складскую платформу

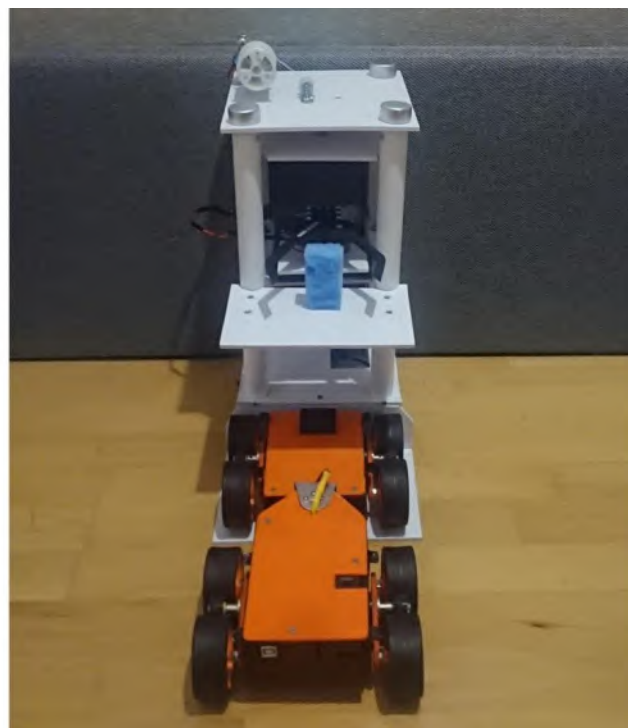


Фото 31. Михаил Захаров со своим проектом „Skripysh & RoboLift”

