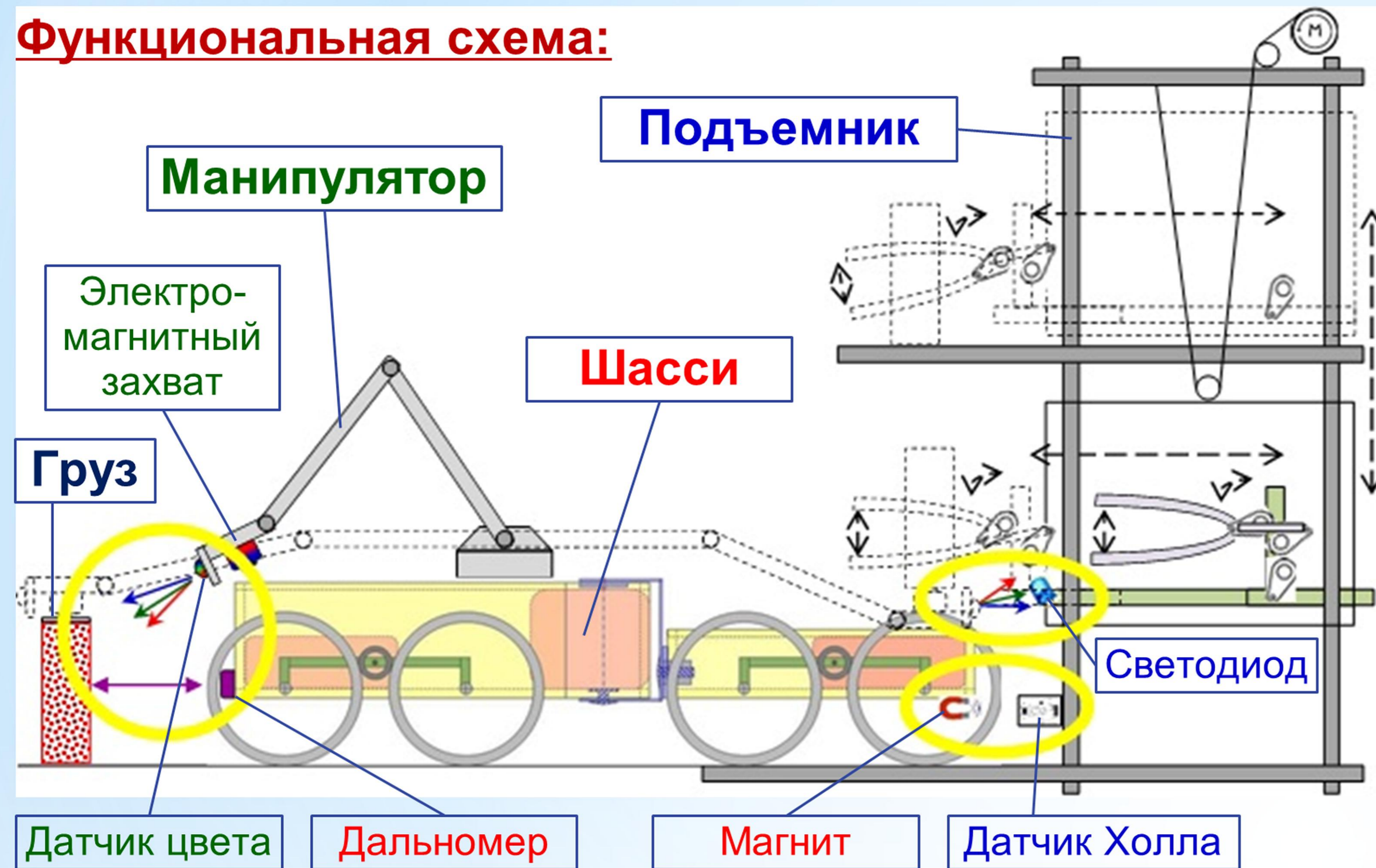


Проект „ИСКАТЕЛЬ”

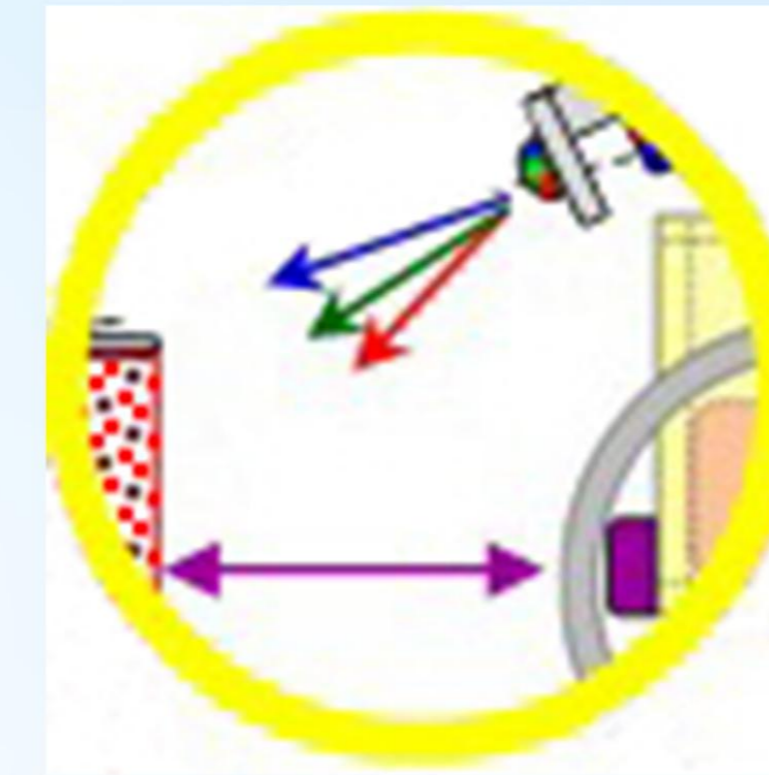
- двухзвенное колесное шасси оригинальной конструкции на дистанционном управлении с роботизированным манипуляторным захватом и автоматическим погрузо-разгрузочным подъемным комплексом.

Функциональная схема:



Робототехнические взаимодействия:

1



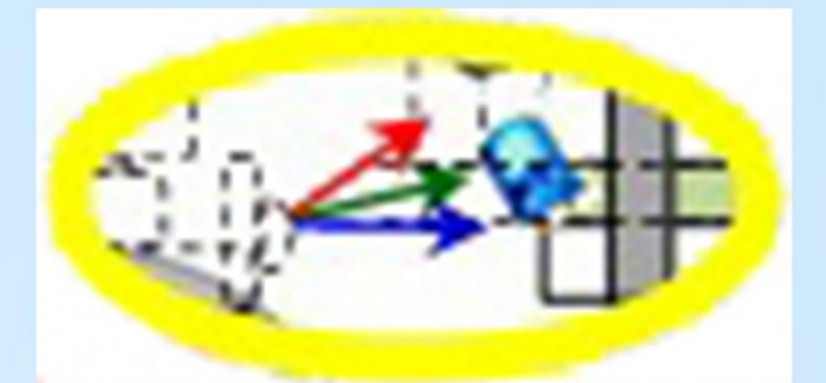
Датчики цвета и расстояния шасси → Объект на пути

2



Датчик Холла подъемника → Магнит на шасси

3



Датчик цвета шасси → Светодиод подъемника

Уникальность:



Роликовый привод

Программная среда:

Arduino IDE

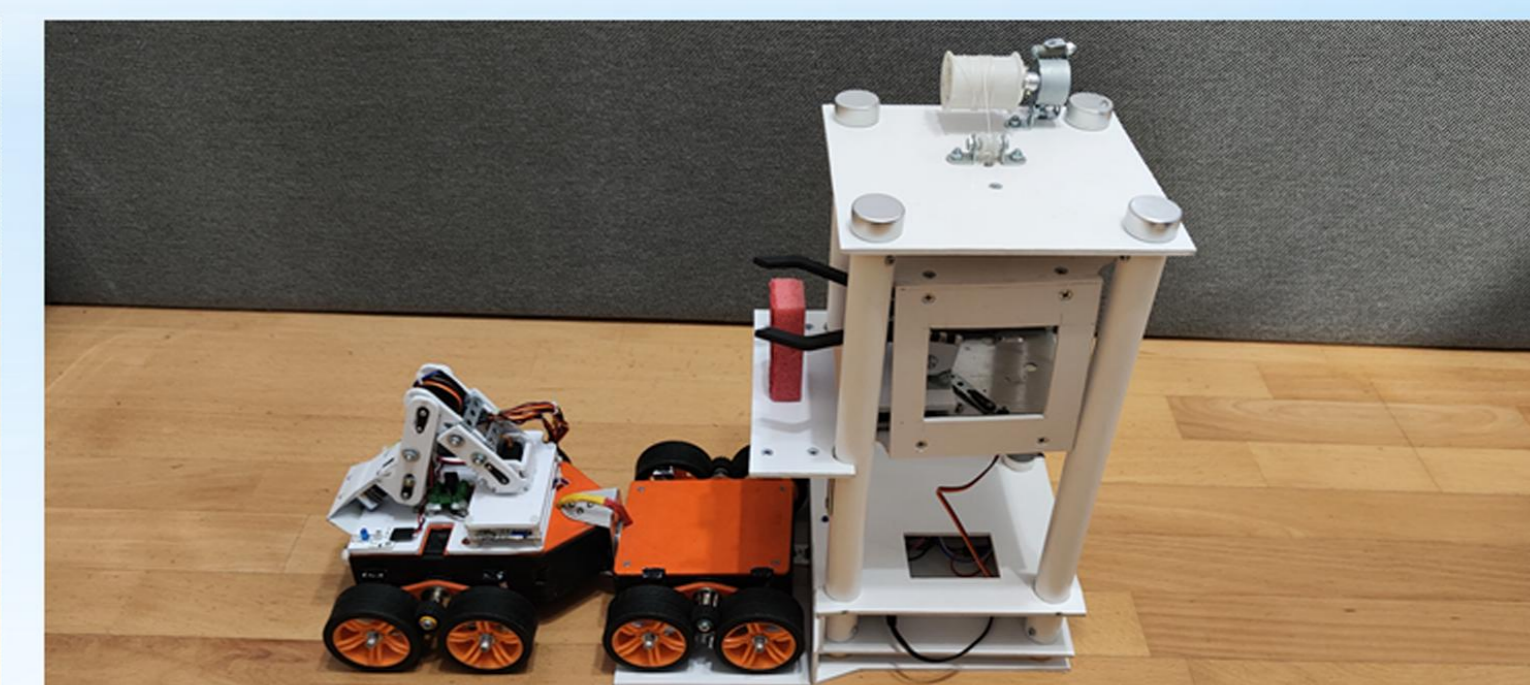
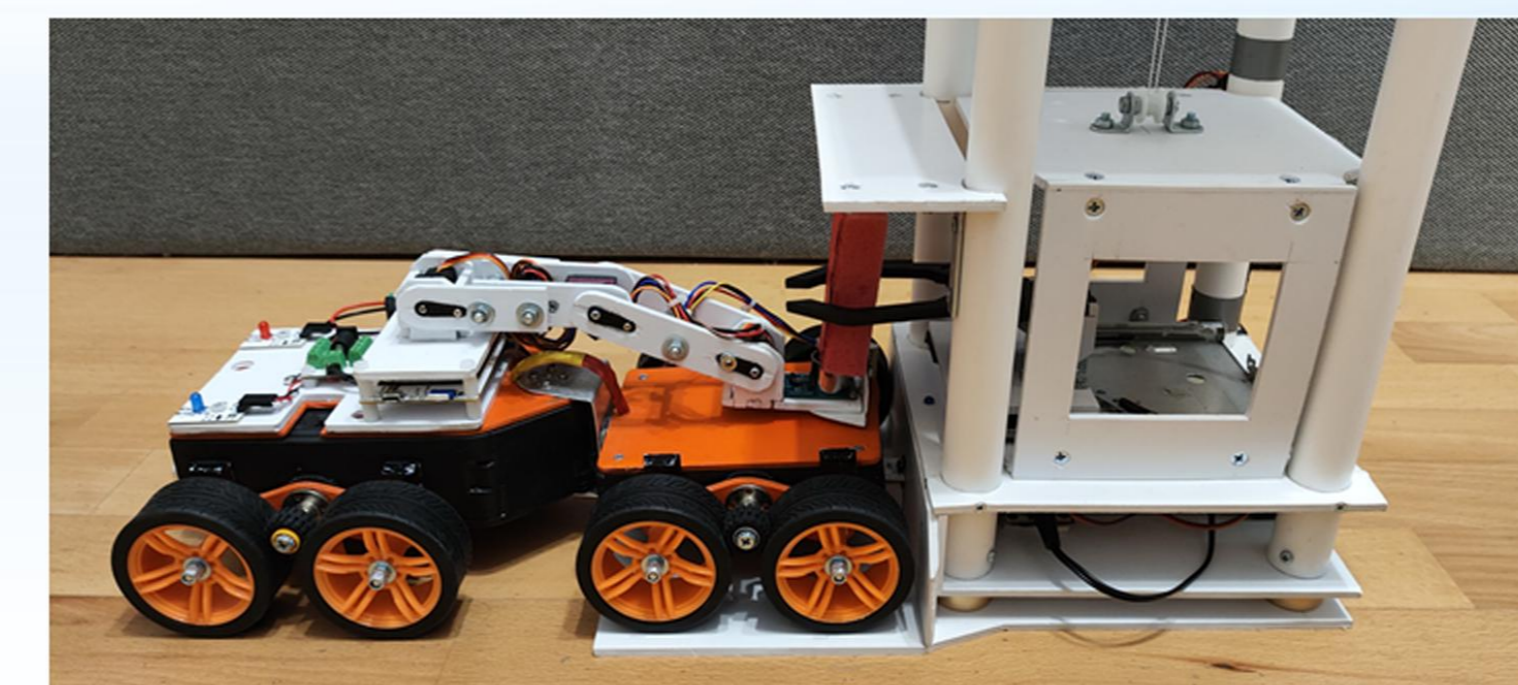
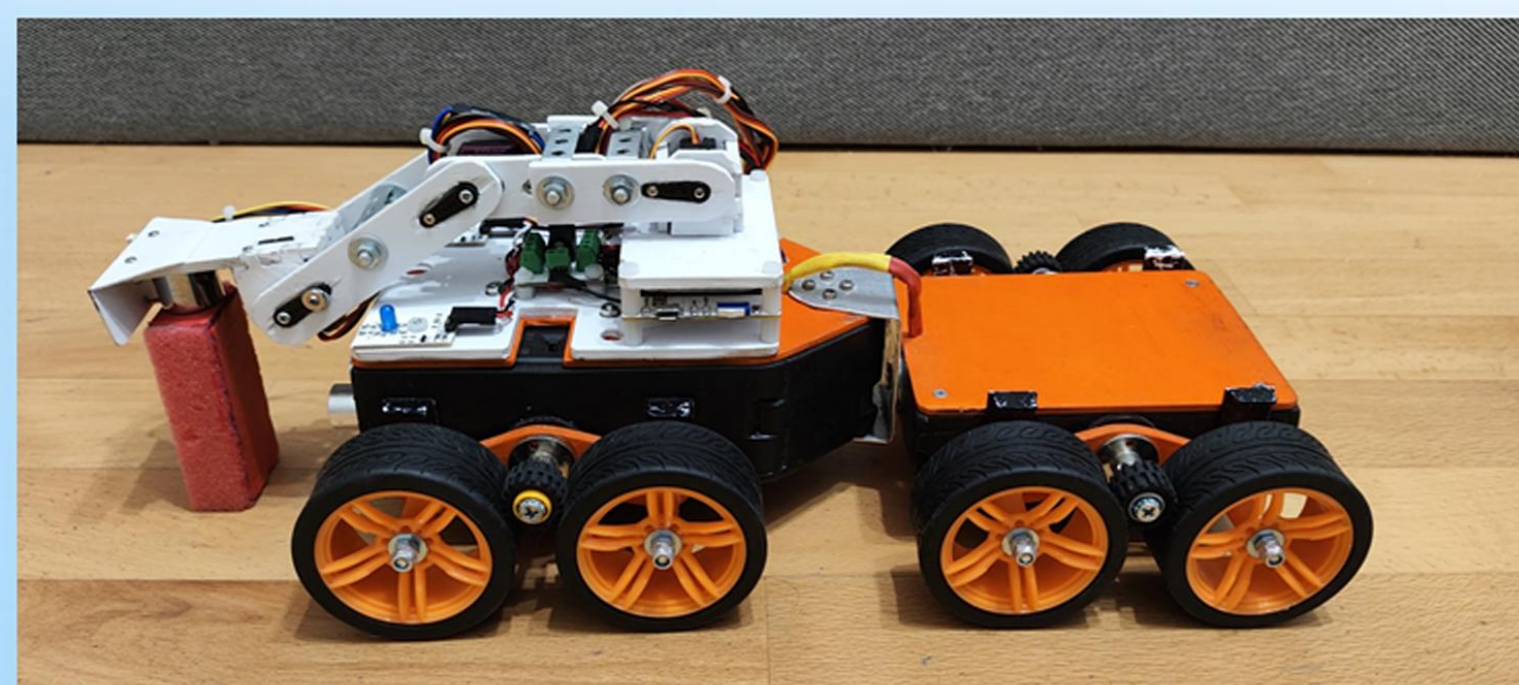
Алгоритмы взаимодействий:

1) Обнаружение, распознавание и захват объекта

2) Погрузка, удержание и транспортировка объекта

3) Распознавание прибытия и разгрузка объекта

4) Складирование объекта и возврат в исходное положение



Автор работы: Захаров Михаил

Учреждение: ГБОУ лицей №226, класс 6Б ;

Руководитель проекта: Танфильев Дмитрий Игоревич

ГБУ ДО ДДЮТ Фрунзенского района Санкт-Петербурга