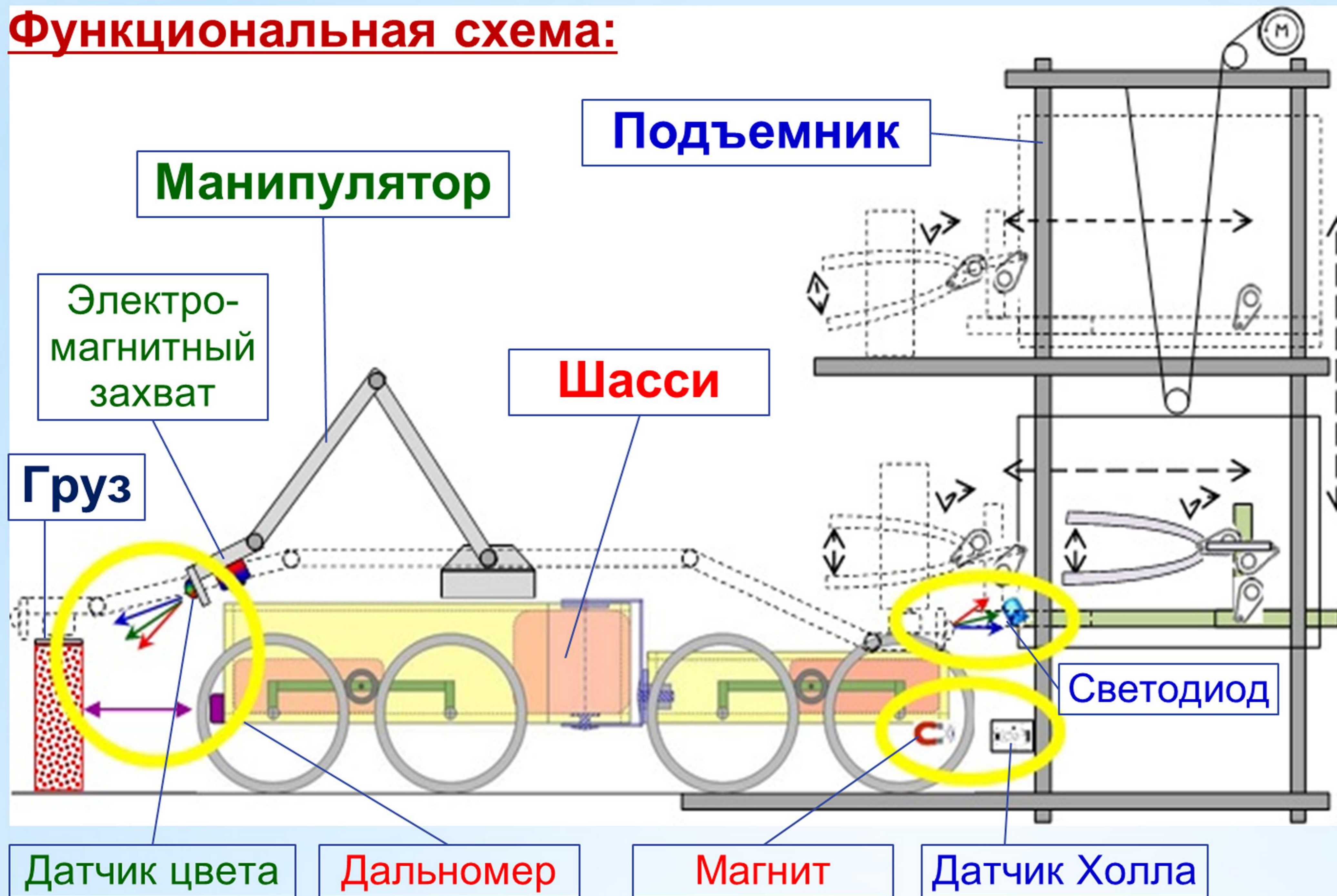


# Проект „ИСКАТЕЛЬ”

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

## Функциональная схема:



## Уникальность конструкции:



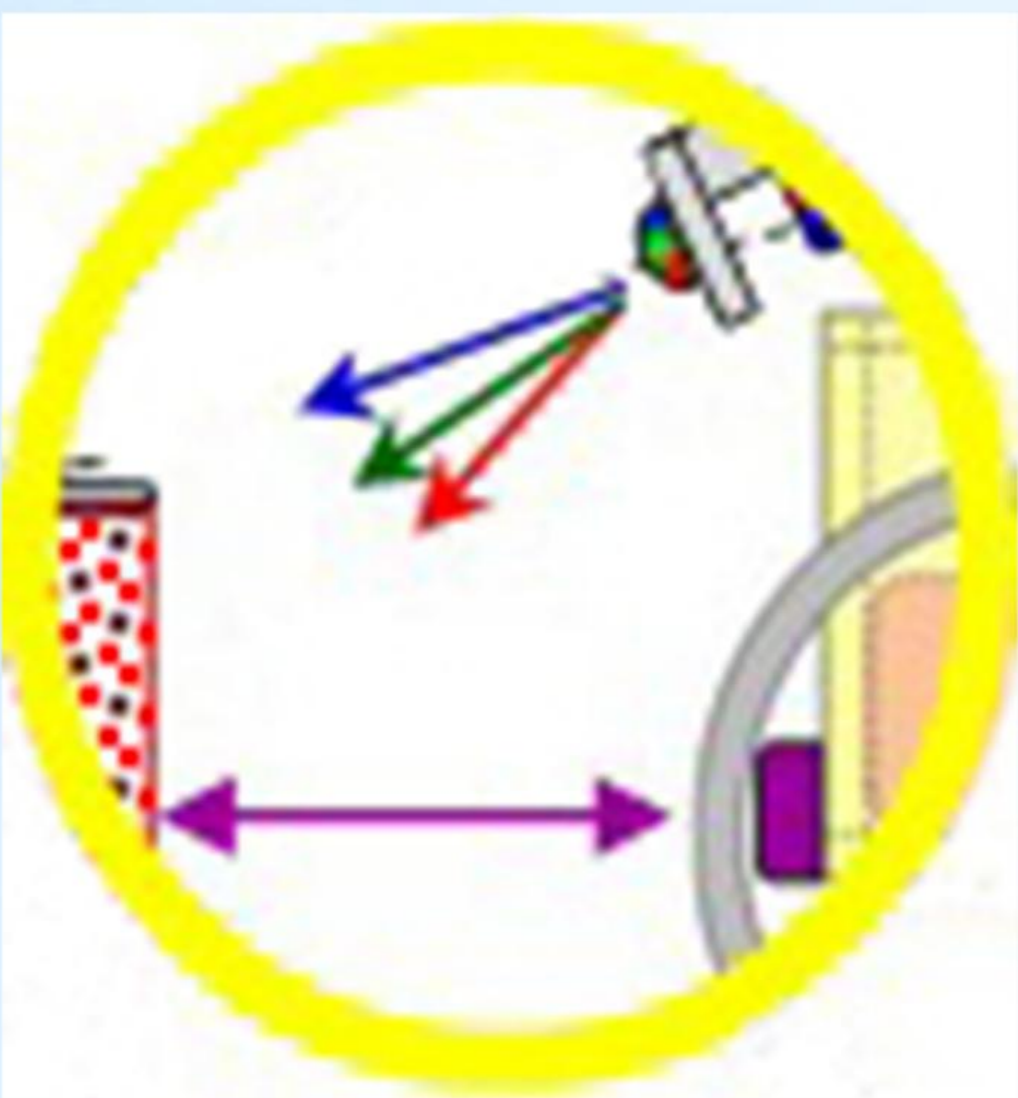
Роликовый привод

## Программная среда:

Arduino IDE

## Робототехнические взаимодействия:

1



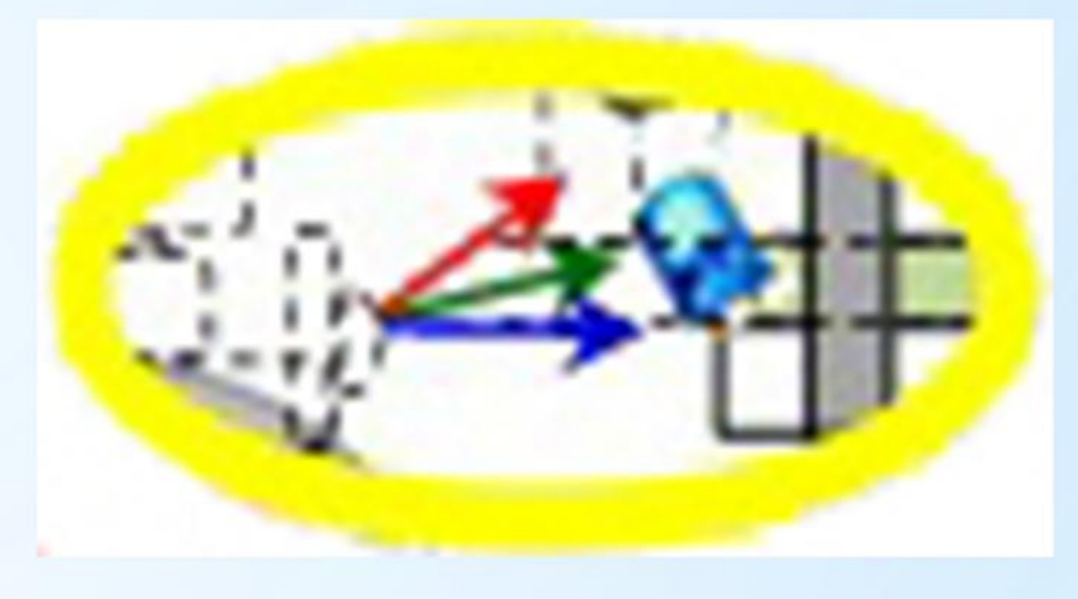
Датчики цвета и расстояния шасси → Объект на пути

2



Датчик Холла подъемника → Магнит на шасси

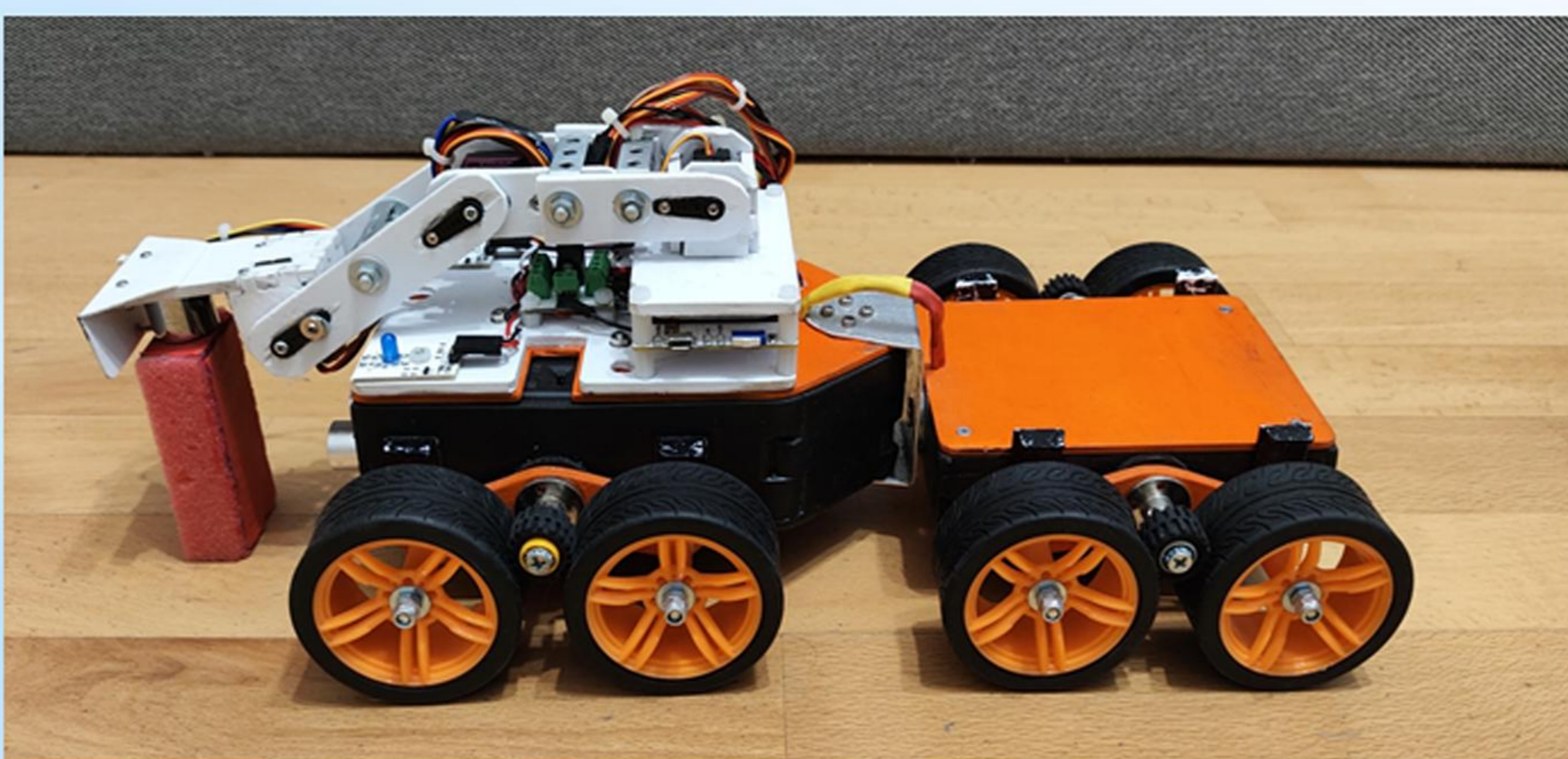
3



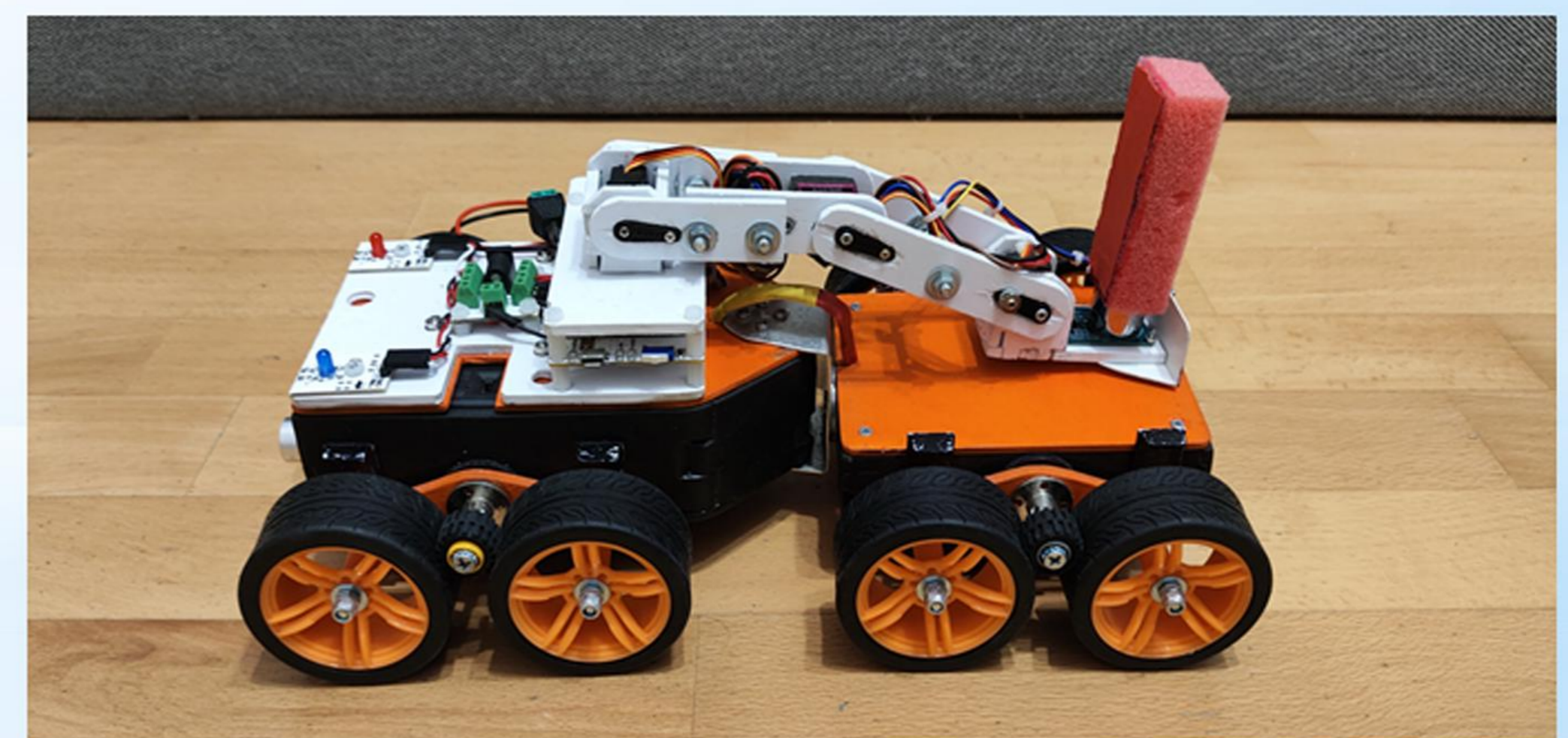
Датчик цвета шасси → Светодиод подъемника

## Алгоритмы взаимодействий:

1) Обнаружение, распознавание и захват объекта



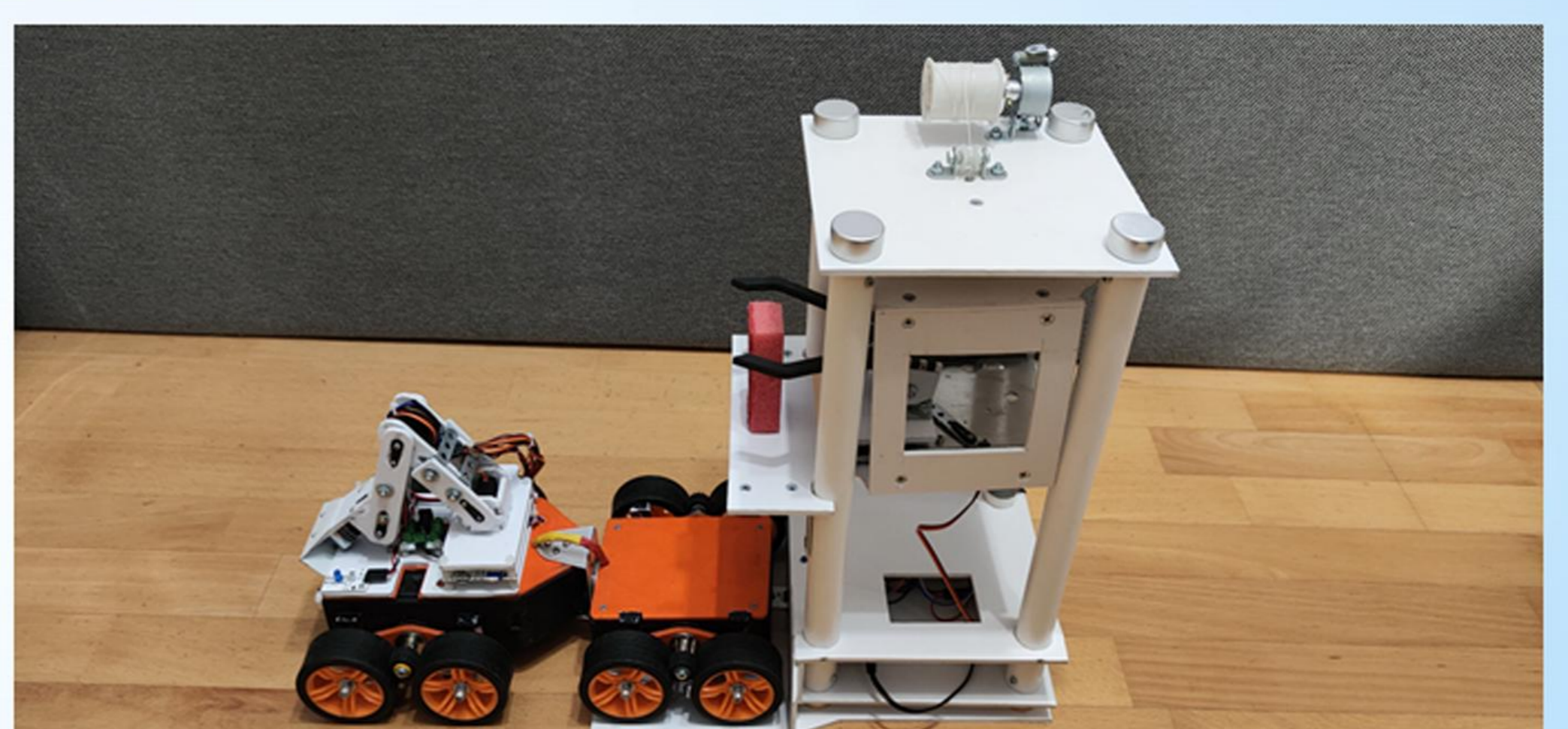
2) Погрузка, удержание и транспортировка объекта



3) Распознавание прибытия и разгрузка объекта



4) Складирование объекта и возврат в исходное положение



Автор работы: Захаров Михаил

Руководитель проекта: Танфильев Дмитрий Игоревич

Учреждение: ГБОУ лицей №226, класс 6Б; ГБУ ДО ДДЮТ Фрунзенского района Санкт-Петербурга