

Киберслоны

ЦЕЛЬ ПРОЕКТА

Создание мобильной платформы по перемещению различных грузов

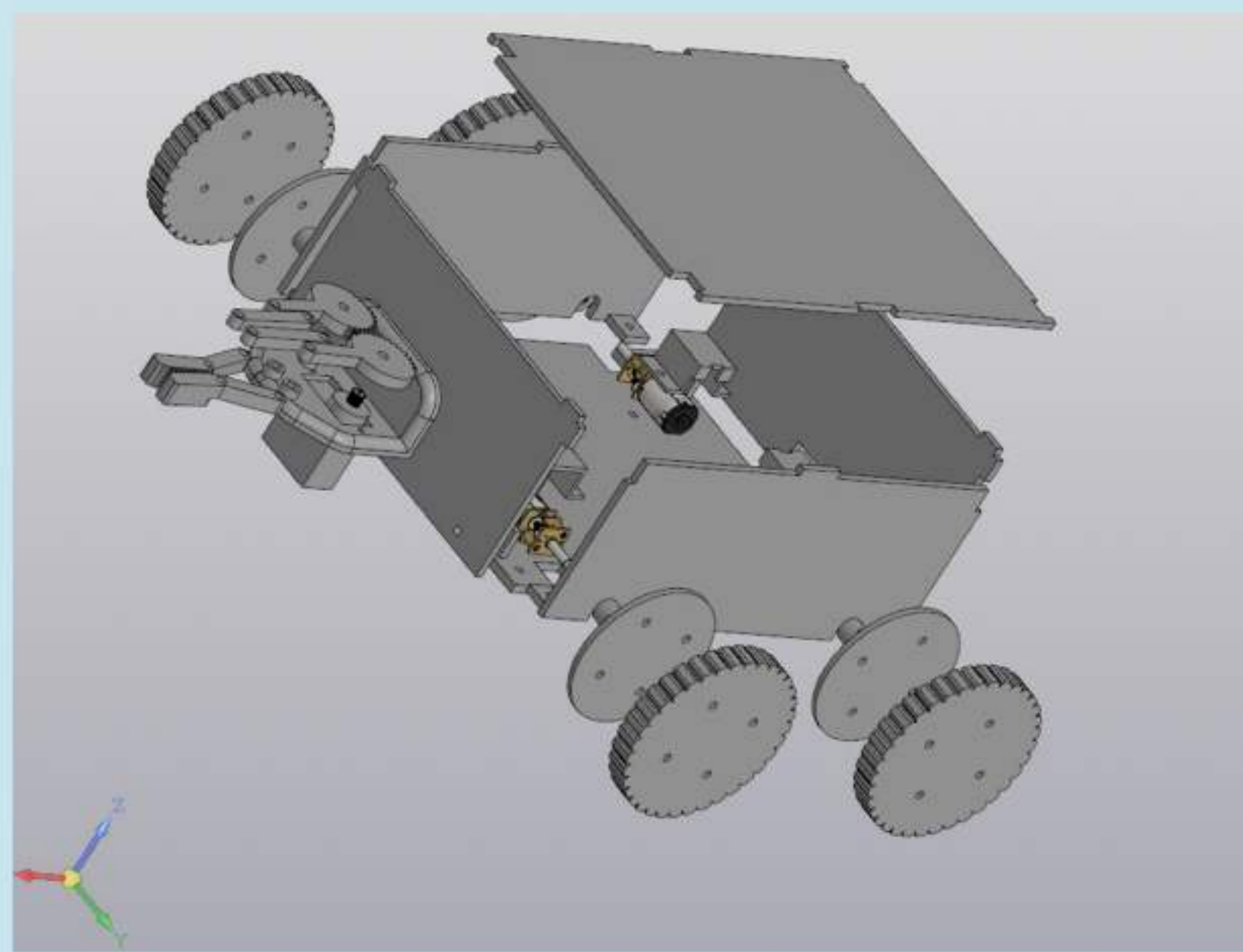
ПОСТАВЛЕННЫЕ ЗАДАЧИ

1. Спроектировать дрона, способного захватывать и перемещать грузы
2. Составить схему электронных компонентов робота
3. Запрограммировать дрон на выполнение задачи

3D МОДЕЛЬ ДРОНА

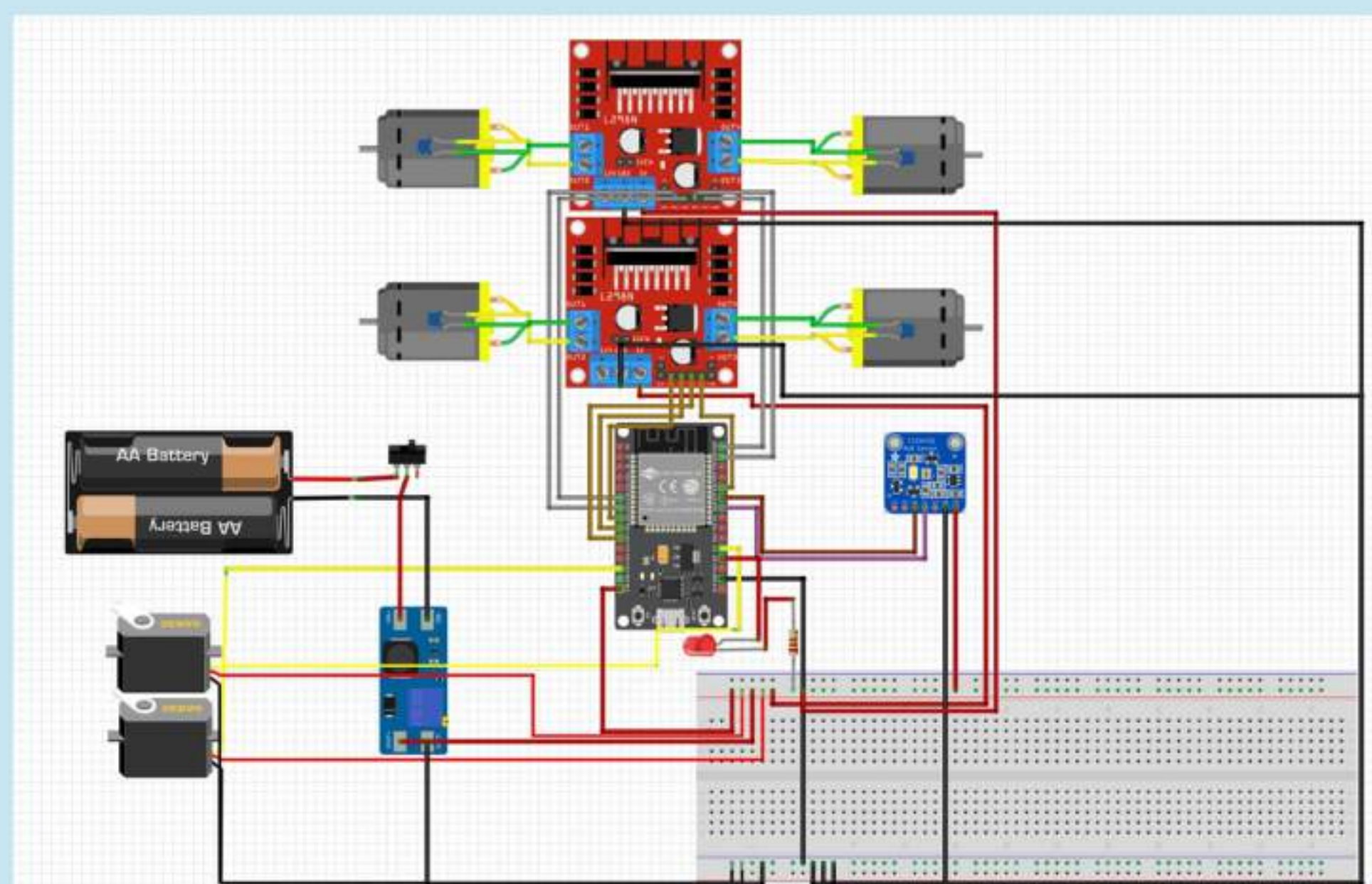
Одним из преимуществ модели является система стыков различных элементов корпуса, позволяющая обеспечивать простой доступ к электронным компонентам.

Решение отделить колёса и фланцы позволяет менять различные элементы расходуя меньше материала.



Электронная схема

Является «Нервной системой» киберслона. Отвечает за движение колёс, работу датчика цвета и сервопривода. С её помощью становится возможным управлять дроном дистанционно.



Члены команды

- Азаров Кирилл — Капитан команды, проектировщик
2. Мариев Илья — электронщик
3. Смирнов Андрей — проектировщик
4. Тихомиров Олег — электронщик
5. Фильчагин Данил — Программист

Спонсоры инженерной игры:

Отдельная благодарность куратору нашей команды — **Струковой Варваре**

артпласт
ТОРГОВО-ПРОИЗВОДСТВЕННАЯ
КОМПАНИЯ

