

Tech Aliens

Дмитриев Алексей
капитан
конструктор

Чуйкин Алексей
электронщик

Лазарев Степан
программист

Волков Максим
программист

Череватова Лариса
архивариус
конструктор

Цель:

Спроектировать и собрать многофункционального робота-погрузчика, способного распознавать, захватывать и перевозить грузы.

Этапы проекта:

- 1) Предпроектное исследование проблематики и существующих решений;
- 2) Разработка и проектирование конструктивных элементов, электронных схем, логических схем функционирования программного обеспечения;
- 3) Изготовление деталей, пайка электронных компонентов, написание программного обеспечения;
- 4) Сборка МИРПа;
- 5) Проведение полевых испытаний, доработка несовершенных элементов.



Разработанный МИРП отличается исключительной компактностью, достигнутой благодаря принятым решениям о размещении электронных комплектующих

Захват позволяет удерживать и поднимать необходимый груз за счёт одного сервопривода

Система хранения позволяет перевозить в кузове МИРПа до трех грузов одновременно, транспортировать их до места сбора и осуществлять разгрузку благодаря подъёмному механизму

Подвеска, разработанная на основе Rocket Boogie, позволяет преодолевать сложнейшие участки трассы

